IT Congratulazioni per aver acquistato questo prodotto, che potrà soddisfare le vostre esigenze ed aspettative. Questo progetto nasce da ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (Azienda certificata UNI EN ISO 9001) software house che, dal 1982, ha consolidato la propria attività e la propria presenza sul mercato internazionale. Applicare soluzioni informatiche avanzate al settore dell'automazione industriale significa ottimizzare le attività produttive e semplificare le procedure di lavoro. E' proprio sulla base della costante attività di ricerca dei laboratori ZUCCHETTI che nasce questo prodotto.

EN Congratulations on having purchased this product, which we are sure will satisfy your requirements and meet your expectations. This is a ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. project. Zucchetti (a UNI EN ISO 9001 certified company) is a software house which, since 1982, has consolidated its activity and presence on the international market. Applying advanced informatics solutions for the industrial automation means optimizing production activities and simplifying work procedures. This product derives from the constant research activity of the ZUCCHETTI laboratories.

FR Nous vous félicitons pour avoir acheté ce produit qui pourra satisfaire vos exigences et vos attentes. Ce projet a vu le jour chez ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (Entreprise certifiée UNI EN ISO 9001) maison de logiciel qui, à partir 1982, a consolidé son activité et sa présence sur le marché international. Appliquer des solutions informatiques évoluées au secteur de l'automatisation industrielle signifie optimiser les activités productives et simplifier les procédures de travail. C'est justement sur la base de la constante activité de recherche des laboratoires ZUCCHETTI que ce produit a vu le jour.

DE Wir gratulieren Ihnen zum Kauf dieses Produktes, das Ihre Bedürfnisse und Erwartungen mit Sicherheit erfüllen kann. Dieses Projekt wurde von der Firma ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (zertifiziert nach UNI EN ISO 9001) Software House entwickelt, die seit 1982 ihre Produktion und damit auch ihre Stellung auf dem internationalen Markt immer weiter ausbaut. Durch die Anwendung zukunftsweisender Software-Lösungen in der industriellen Automation werden die Produktion optimiert und die Arbeitsprozesse vereinfacht. Die Entwicklung dieses Produktes basiert auf den stetigen Forschungsaktivitäten der ZUCCHETTI-Labore.

ES Gracias por haber comprado este producto que podrá satisfacer sus exigencias y expectativas. Este proyecto nace de la experiencia de ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (empresa certificada de conformidad con la norma UNI EN ISO 9001), empresa de software que desde el año 1982 ha consolidado su propia actividad y presencia en el mercado internacional. Aplicar soluciones informáticas avanzadas al sector de la automatización industrial significa optimizar las actividades productivas y simplificar los procedimientos de trabajo. Este producto es fruto de la constante actividad de investigación de los laboratorios ZUCCHETTI.

NL Van harte gefeliciteerd met uw aankoop van dit product dat aan al uw eisen en verwachtingen zal voldoen. Dit project werd ontwikkeld door ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (UNI EN ISO 9001 gecertificeerd bedrijf) software house, sinds 1982 actief op de internationale markt waar het een sterke positie verworven heeft. Het toepassen van innoverende computeroplossingen in de sector van industriële automatisering leidt tot optimalisering van de productiewerkzaamheden en werkprocedures. Dit product is vrucht van de continu inspanningen van de vorsers van de ZUCCHETTI laboratoria.

DA Tillykke med dit nye produkt, som vi er overbevist om, vil tilfredsstille alle dine behov og forventninger. Dette projekt blev født hos ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (som er et selskab med UNI EN ISO 9001 certificering) og deres softwarehouse, som siden 1982 har konsolideret sine aktiviteter og sin tilstedeværelse på det internationale marked. Anvendelsen af avancerede it-løsninger indenfor industriel automatisering betyder en optimering af produktionsaktiviteterne og en forenkling af arbejdsprocedurerne.
Det er netop på grund af en konstant forskningsaktivitet hos ZUCCHETTI-laboratorierne, at dette produkt er blevet til.

FI Onnittelemme sinua tämän tuotteen hankkimisen johdosta. Olemme varmoja, että tuote täyttää tarpeesi ja odotuksesi. Tämän tuotteen on kehittänyt ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A (sertifioitu UNI EN ISO 9001), ohjelmistoalan yritys, joka on perustamisvuodestaan 1982 lähtien vahvistanut toimintaansa ja rooliaan kansainvälisillä markkinoilla. Pitkälle kehitettyjen ohjelmistoratkaisujen käyttö tehdasautomaatiossa tarkoittaa tuotantotoimintojen optimointia sekä työprosessin yksinkertaistamista. Tämä tuote on kehitetty ZUCCHETTIN tutkimuslaboratorioiden jatkuvan tutkimustyön tuloksena.

SV Tack för att ni har köpt denna produkt som kan tillfredsställa era behov och förväntningar.
Detta projekt kommer ursprungligen från ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A.(AB) programvaruhus (företag certifierat enligt UNI EN ISO 9001) som, sedan 1982, har befäst sin verksamhet och närvaro på den internationella marknaden. Tillämpning av avancerade IT-lösningar inom den industriella automationssektorn innebär en optimering av den produktiva verksamheten och en förenkling av arbetsprocedurerna. Det är just till följd av den konstanta forskningen som pågår i ZUCCHETTI's laboratorier som denna produkt har tillkommit.

MD-CT-RO-01 - XX - REV 3.0 - DE - 09-2009 - (L50BEU-L50BUS-L50DEU-L50DUS)

IT: Dichiarazione di conformità / GB: Declaration of conformity / FR: Déclaration de conformité
DE: Konformitätsbestätigung / ES: Declaración de conformidad / NL: Verklaring van overeenstemming
DA: Overensstemmelseserklæring / FI: Vaatimustenmukaisuusvakuutus / SV: Konformitetsdeklaration

ZUCCHETTI Centro Sistemi S.p.A. Via Lungarno 305/A Terranuova B.ni (AR) ITALY

IT Dichiara sotto la propria responsabilità che il prodotto modello L50BEU, L50BUS, L50DEU, L50DUS è conforme alle seguenti norme europee :
Sicurezza: CEI EN (50338: 2007-06) - (60335-1: 2008-07)
Compatibilità Elettromagnetica : CEI EN (55014-1: 2008 -01) - (55014-2: 1998 -10) - (55014-2/A1: 2002 -08) - (55014-2/A2: 2008 -12)
CEI EN (61000-3-2: 2007-04) - (61000-3-3: 1997-06) - (61000-3-3/A1: 2002-05)

E' conforme ai requisiti essenziali delle seguenti Direttive :
Direttiva Bassa Tensione 2006/95 CE - **Compatibilità Elettromagnetica** 2004/108 CE - **Rumore Aereo** 2006/42 CE

DE Erklärung in eigener Verantwortung: dieses Produkt der Modelle L50BEU, L50BUS, L50DEU, L50DUS entspricht folgenden europäischen Normen:
Sicherheit: CEI EN (50338: 2007-06) - (60335-1: 2008-07)
Elektromagnetische Konformität: CEI EN (55014-1: 2008 -01) - (55014-2: 1998 -10) - (55014-2/A1: 2002 -08) - (55014-2/A2: 2008 -12)
CEI EN (61000-3-2: 2007-04) - (61000-3-3: 1997-06) - (61000-3-3/A1: 2002-05)

Es entspricht im wesentlichen den Anforderungen folgender Richtlinien:
Niederspannungsrichtlinie 2006/95 EG – **Elektromagnetische Kompatibilität** 2004/108 EG – **Luftschall** 2006/42 EG

DA Erklærer på eget ansvar, at produktet model L50BEU, L50BUS, L50DEU, L50DUS er i overensstemmelse med følgende europæiske standarder :
Sikkerhed : IEC EN (50338: 2007-06) - (60335-1: 2008-07)
Elektromagnetisk kompatibilitet : IEC EN (55014-1: 2008 -01) - (55014-2: 1998 -10) - (55014-2/A1: 2002 -08) - (55014-2/A2: 2008 -12)
IEC EN (61000-3-2: 2007-04) - (61000-3-3: 1997-06) - (61000-3-3/A1: 2002-05)

Er i overensstemmelse med de væsentligste krav i følgende direktiver :
Lavstrømsdirektiv 2006/95 EC - **Direktiv for eletromagnetisk kompatibilitet** 2004/108 EC - **Direktiv for luftbåren støj** 2006/42 EC

EN Hereby declares under their full responsibility that the products, models L50BEU, L50BUS, L50DEU, L50DUS conform to the following European standards:
Safety: CEI EN (50338: 2007-06) – (60335-1: 2008-07).
Electromagnetic compatibility: CEI EN (55014-1: 2008-01) – (55014-2: 1998-10) – (55014-2/A: 2002-08) – (55014-2/A2: 2008-12) – CEI EN (61000-3-2: 2007-04) – (61000-3-3: 1997-06) – (61000-3-/A1: 2002-05)

They conform to the essential requirements of the following Directives:
Low Voltage Directive 2006/95 EC – **Electromagnetic Compatibility** 2004/108 EC – **Aerial Noise** 2006/42 EC

ES Declara bajo su propia responsabilidad que el producto modelo L50BEU, L50BUS, L50DEU, L50DUS es conforme a las siguientes normas europeas:
Seguridad: CEI EN (50338: 2007-06) - (60335-1: 2008-07)
Compatibilidad electromagnética: CEI EN (55014-1: 2008 -01) - (55014-2: 1998 -10) - (55014-2/A1: 2002 -08) - (55014-2/A2: 2008 -12)
CEI EN (61000-3-2: 2007-04) - (61000-3-3: 1997-06) - (61000-3-3/A1: 2002-05)

Es conforme a los requisitos esenciales de las siguientes Directivas:
Directiva de baja tensión 2006/95 CE - **Compatibilidad electromagnética** 2004/108 CE - **Ruido aéreo** 2006/42 CE

FI Vakuuttaa omalla vastuullaan, että tuote mallia L50BEU, L50BUS, L50DEU, L50DUS vastaa seuraavien eurooppalaisten standardien vaatimuksia:
Turvallisuus : CEI EN (50338: 2007-06) - (60335-1: 2008-07)
Sähkömagneettinen yhteensopivuus : CEI EN (55014-1: 2008 -01) - (55014-2: 1998 -10) - (55014-2/A1: 2002 -08) - (55014-2/A2: 2008 -12)
CEI EN (61000-3-2: 2007-04) - (61000-3-3: 1997-06) - (61000-3-3/A1: 2002-05)

Vastaa seuraavien direktiivien oleellisia vaatimuksia :
Pienjännitedirektiivi 2006/95/EY - **Sähkömagneettinen yhteensopivuus** 2004/108/EY - **Konedirektiivi** 2006/42/EY

FR Déclare sous sa responsabilité que le produit modèle L50BEU, L50BUS, L50DEU, L50DUS est conforme aux normes européennes suivantes :
Sécurité : CEI EN (50338: 2007-06) - (60335-1: 2008-07)
Compatibilité électromagnétique : CEI EN (55014-1: 2008 -01) - (55014-2: 1998 -10) - (55014-2/A1 : 2002 -08) - (55014-2/A2 : 2008 -12)
CEI EN (61000-3-2: 2007-04) - (61000-3-3: 1997-06) - (61000-3-3/A1 : 2002-05)

Est conforme aux conditions requises essentielles des Directives suivantes :
Directive Basse Tension 2006/95 CE - **Compatibilité Électromagnétique** 2004/108 CE - **Bruit Aérien** 2006/42 CE

NL Verklaart onder zijn verantwoorde-lijkheid dat het product model L50BEU, L50BUS, L50DEU, L50DUS conform de volgende Europese normen is:
Veiligheid: CEI EN (50338: 2007-06) - (60335-1: 2008-07)
Elektromagnetische Compatibiliteit: CEI EN (55014-1: 2008 -01) - (55014-2: 1998 -10) - (55014-2/A1: 2002 -08) - (55014-2/A2: 2008 -12)
CEI EN (61000-3-2: 2007-04) - (61000-3-3: 1997-06) - (61000-3-3/A1: 2002-05)

En conform de essentiële vereisten van de volgende Richtlijnen is:
Richtlijn Laagspanning 2006/95 EG - **Elektromagnetische Compatibiliteit** 2004/108 EG - **Lawaai** 2006/42 EG

SV Förklarar under eget ansvar att produktmodellerna L50BEU, L50BUS, L50DEU och L50DUS överensstämmer med följande europeiska standarder:
Säkerhet: CEI EN (50338: 2007-06) - (60335-1: 2008-07)
Elektromagnetisk kompatibilitet: CEI EN (55014-1: 2008 -01) - (55014-2: 1998 -10) - (55014-2/A1: 2002 -08) - (55014-2/A2: 2008 -12)
CEI EN (61000-3-2: 2007-04) - (61000-3-3: 1997-06) - (61000-3-3/A1: 2002-05)

Det överensstämmer med de nödvändiga kraven i följande direktiv:
Lågspänningsdirektivet 2006/95/EG - **Elektromagnetisk kompatibilitet** 2004/108/EG - **Luftburet buller** 2006/42/EG

Bernini Fabrizio - *Terranuova B.ni 06 April 2009*
(Amministratore delegato) - (Chief executive officer) - (Administrateur délegué) - (Geschäftsführer)
(Director general) - (Diracteur) - (Administrerende direktør) - (Pääjohtaja) - (Styrelseordförande)

DE

ZUSAMMENFASSUNG

INHALTSVERZEICHNIS

DE

ALLGEMEINE INFORMATIONEN

UMFANG DES HANDBUCHES

- dieses Handbuch stellt einen integrierenden Bestandteil des Gerätes dar und wurde vom Konstrukteur realisiert, um jenen die nötigen Informationen zu liefern, die während der voraussichtlichen Lebensdauer des Gerätes daran Interaktionen vornehmen dürfen.
- die Empfänger der Informationen müssen nicht nur eine gute Verwendungstechnik anwenden, sondern die Informationen auch aufmerksam lesen und präzise anwenden.
- der Konstrukteur liefert diese Informationen in seiner eigenen Sprache (italienisch); sie können in andere Sprachen übersetzt werden, um den Anforderungen des Gesetzes und/oder des Handels zu genügen.
- nehmen Sie sich bitte etwas Zeit für die Lektüre dieser Informationen, um Risiken für die Gesundheit und Sicherheit der Menschen und wirtschaftliche Schäden zu vermeiden.
- bewahren Sie dieses Handbuch während der ganzen Lebensdauer des Gerätes an einem bekannten und leicht zugänglichen Ort auf, damit es ihnen immer dann zur Verfügung steht, wenn Sie etwas nachsehen müssen.
- einige Informationen und Abbildungen in diesem Handbuch mögen nicht vollständig ihrem Gerät entsprechen; dadurch wird aber ihre Funktion nicht beeinträchtigt.
- der Konstrukteur behält sich das Recht zu Änderungen ohne Vorankündigung vor.
- um einige besonders wichtige Teile des Textes hervorzuheben oder wichtige Spezifikationen anzugeben, wurden die nachstehend beschriebenen Symbole verwendet



Gefahr - Achtung

Das Symbol zeigt Situationen der schweren Gefahr an: bei dessen Nichtbeachtung können schwere Schäden für die Gesundheit und Sicherheit der Menschen entstehen.



Vorsicht - Warnung

Das Symbol zeigt an, dass ein angemessenes Verhalten erforderlich ist, um die Gesundheit und die Sicherheit der Menschen keinem Risiko auszusetzen und wirtschaftliche Schäden zu vermeiden.



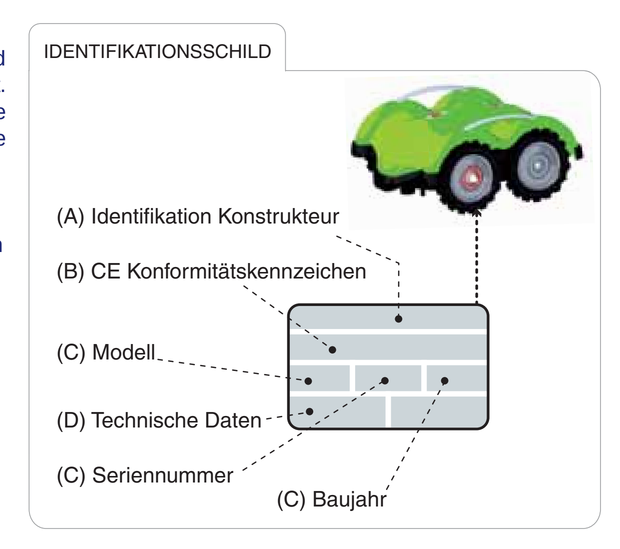
Wichtig

Das Symbol zeigt besonders wichtige technische Informationen an, die unbedingt beachtet werden müssen.

IDENTIFIKATION KONSTRUKTEUR UND GERÄT

Das abgebildete Identifizierungsschildchen wird direkt auf dem Gerät angebracht. Darauf werden Hinweise und alle unerlässlichen Angaben für die Betriebssicherheit aufgeführt.

A – Hersteller Identifizierung.
B – CE Konformitätskennzeichen
C – Modell/Seriennummer/ Baujahr.
D – Technische Daten



MODALITÄTEN ZUR SUPPORTANFORDERUNG

Wenn ein Problem auftritt, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst des Konstrukteurs oder an ein autorisiertes Zentrum.
Jedes Begehren um technische Hilfe muss die Angaben auf dem Identifikationsschild, die ungefähren Stunden der Verwendung und die Art des Mangels enthalten.

TECHNISCHE INFORMATIONEN

ALLGEMEINE BESCHREIBUNG GERÄT

Das Gerät ist ein Roboter, der projektiert und konstruiert wurde, um das Gras in den Gärten und Wiesen der Wohngebäude zu jeder Tageszeit automatisch zu mähen.

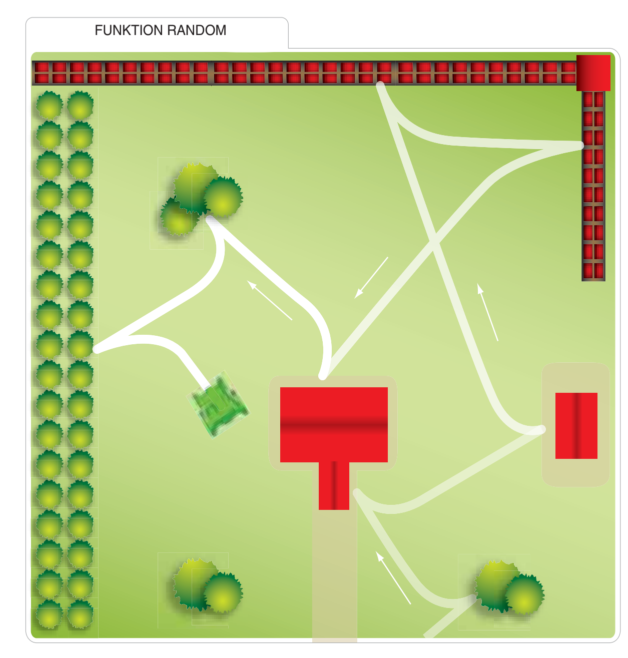
Der Roboter ist klein, kompakt, leise und abhängig von den verschiedenen Eigenschaften der zu mähenden Fläche, leicht transportierbar.

In der Betriebsphase führt der Roboter das Mähen des Bereiches aus, der durch Pflastersteine und/oder Hindernisse (Zäune, Mauern usw.) begrenzt ist. Wenn der Roboter das Fehlen von Gras feststellt oder auf ein Hindernis trifft, so wechselt er nach Zufall die Richtung und startet in die neue Richtung. Aufgrund des Funktionsprinzips („Random") führt der Roboter das automatische und vollständige Mähen des abgegrenzten Rasens durch (siehe Abbildung).

Die maximale Fläche, die der Roboter mähen kann, wird durch eine Reihe von Faktoren beeinflusst; die wichtigsten davon sind:

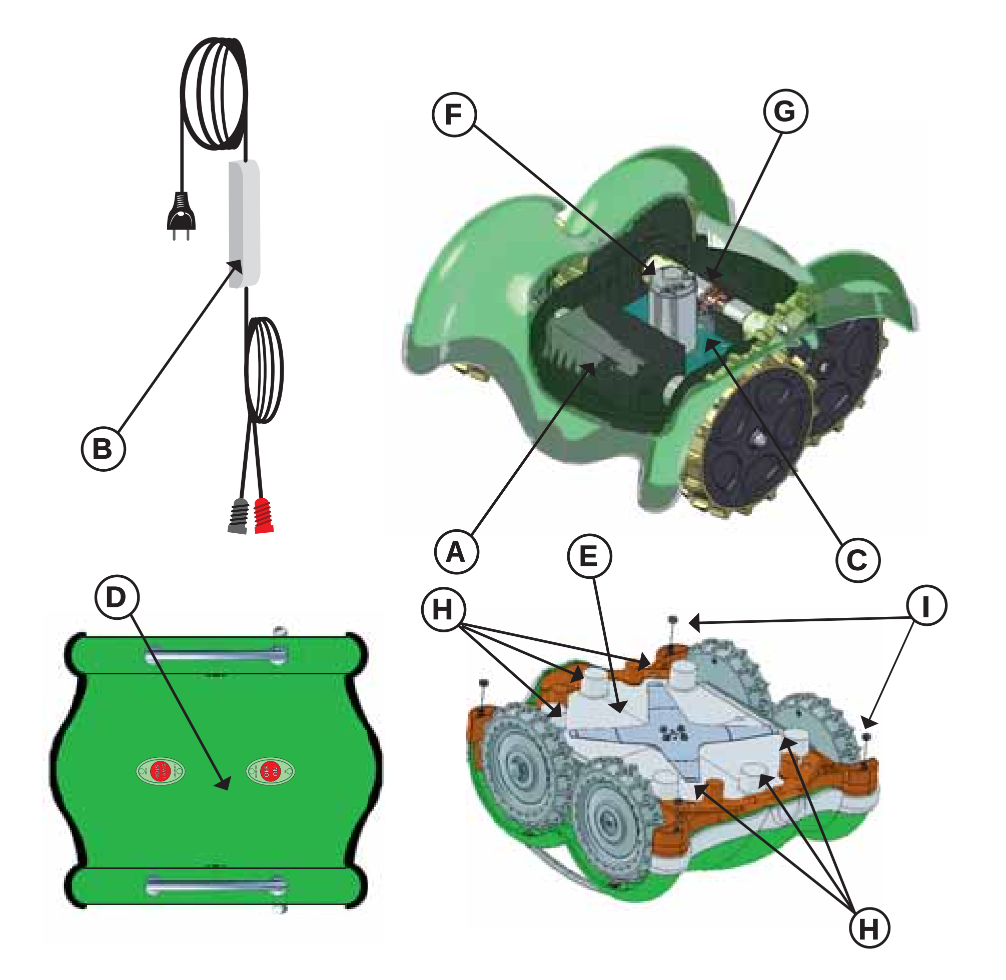
- Eigenschaften des Bereiches (unregelmäßige Umgebung, ungleichforminge Fläche, Unterteilung des Gebietes usw.)
- Eigenschaften der Wiese (Art und Höhe des Grases, Feuchtigkeit usw.)
- Zustand der Klinge (mit effizientem Schliff, Ohne Schmutz und Verkrustungen usw.)
- Modell des Roboters und Typ der installierten Batterien

Der Roboter, in verschiedener Versionen hergestellt (L50BEU - L50BUS - L50DEU - L50DUS), ist mit einer Lithiumbatterie ausgestattet, die eine lange Betriebszeit gewährleistet und das Mähen von Rasenflächen bis zu 400 m2 (4300 sq ft) erlaubt.



HAUPTTEILE

A - Akkubatterien: versorgen die Motoren der Klinge und der Bewegung der Räder mit Strom.
B – Netzgerät: Dient dazu, die Batterien (A) zu laden, oder ihre Ladung aufrechtzuerhalten.
C – Elektronikkarte: Steuert den automatischen Funktionen des Roboters.
D – Tastatur für Befehle: dient zur Einstellung und Anzeige der Fusionsmodalitäten des Roboters.
E – Schnittklinge: Führt das Rasenmähen durch.
F – Elektromotor: Bewegt die Schnittklinge (E).
G – Elektromotor: Einer bewegt die Übermittlungsgruppe des rechten Rades, der andere jene des linken Rades.
H – Sensorien: Dienen dazu, die Eigenschaften des Landes zu erkennen, worauf der Roboter arbeitet.
I-Abgrundsensoren: Sie dienen zur Erkennung von Abgründen. Die nach den Rädern ausgerichteten Sensoren erleichtern die Umkehr der Fahrtrichtung vor einer Stufe.



TECHNISCHE DATEN

Beschreibung		Modell			
		L50BEU	L50DEU	L50BUS	L50DUS
maximal für das Mähen empfohlene Oberfläche					
Pro Tages-Arbeit-szyklus	m2 (sq ft)	400 (4300 sq ft)			
Eigenschaften					
Abmessungen (G x H x T)	mm (in.)	409 x 199 x 335 (16,10 x 7,83 x 13,19 in)		488 x 287 x 488 (19,21 x 11,30 x 19,21 in)	
Gewicht des Roboters (inkl. Batterie)	kg	7,9	8,2	10,3	10,6
Schnitthöhe (min.-max.)	mm (in.)	34-40 (1,34-1,58 in) einstellbar mit 1 Abstandhalter zu 6 mm. (0,24 in)		48-72 (1,88-2,84 in) einstellbar mit 4 Abstandhaltern zu 6 mm. (0,24 in)	
Durchmesser Klinge mit 4 Schneiden	mm (in.)	250 (9,84)			
Antrieb		Allradantrieb			
Elektromoto-ren	V	cc (25,2V)			
Klingenge-schwin-digkeit	RPM	4000 Schnitt 2200 Rasenpflege			
Bewegungs-geschwindigkeit	Meter/ Minute	16 (52,48 ft.)			
Empfohlene maximale Steigung	°	27° Je nach Zustand des Grasmantels			
Umgebungstempe-ratur bei Betrieb		-10°(14 F.) (Min) +50° (122 F.) (Max)			
Gemessener Schal-lpegel	dB(A)	72(Max) - 65(Rasenpflege)			
Schutzgrad gegen Wasser	IP	IP21			
Elektrische Eigenschaften					
Netzgerät (für Lithiumbatterie)		Klasse 2 (Vin 90 – 264 V AC) Wechselstrom (typ.) 1,2 A/115 V AC 0,7 A/230 V AC Eingangsfrequenzbereich 47 – 63 Hz			
Akkumulatoren- und Netzgerättyp					
Aufladbare Batterie Lithium-Ionen	V-A	25,2V – 6,9Ah			
Batterieladegerät	V-A	29,3 Vcc - 2,0 Ah			
Mindestladezeit und Auflademe-thode		3 Stunden - Manuell			
Durchschnittliche Arbeitszeit*	Stun-den	3,5			

Sicherheit Klingenstopp					
Kippsensor		Serienmäßig			
Hebesensor		Serienmäßig			
Ausrüstung					
Sensoren für Graserkennung (Patentiert)	Anz.	6			
Abgrundsenso-ren (Stufe) (Patentiert)		Auf Anfrage	Serien-mäßig	Auf Anfrage	Serien-mäßig
Messermodu-lation		Serienmäßig			
Sensor zur Erkennung des gemähten Rasens (Patentiert)		Serienmäßig			
Begrenzungs-zubehöre		Auf Anfrage			
Messer mit 8 Sch-neiden		Besonders geeignet für den ersten Schnitt in der Saison und bei Rasenbedingungen, die eine größere Schnittkraft erfordern. Auf Anfrage			
Reinigungs-scheibe (Patentiert)		Eine Scheibe, die oberhalb der Schnittklinge anzubringen ist. Damit kann der Gehäuseboden sauberer gehalten werden. Besonders geeignet für Flächen mit sehr nassem Gras. Auf Anfrage			

* das Aufgrund der Bedingungen des Grases und Grasmantels.

DE

INFORMATIONEN ÜBER DIE SICHERHEIT

NORMEN FÜR DIE SICHERHEIT

- In der Phase der Projektierung und der Konstruktion Art der Konstrukteur besonderen Wert auf jene Aspekte gelegt, die zu Risiken der Sicherheit und Gesundheit der Menschen führen könnten, die mit dem Gerät in Interaktion stehen. Er hat dabei nicht nur die geltenden Gesetze, sondern auch die „Regeln der guten Konstruktionstechnik“ beachtet. Das Ziel dieser Informationen besteht darin, die Benützer so zu sensibilisieren, dass sie Risiken verhindern. Vorsicht lässt sich aber nicht ersetzen. Die Sicherheit nicht auch in den Händen all jener Mitarbeiter, die in Interaktion mit dem Gerät treten.
- **Es wird empfohlen, bei der ersten Verwendung des Roboters das ganze Handbuch aufmerksam zu lesen und sich zu vergewissern, dass man es vollständig verstanden hat, insbesondere, dass man alle Informationen verstanden hat, welche die Sicherheit betreffen.**
- Lesen Sie aufmerksam die Anweisungen, die im Handbuch im Lieferumfang und direkt auf dem Gerät zu finden sind; beachten Sie insbesondere die Sicherheitsvorschriften. Widmen Sie dieser Lektüre etwas Zeit, um unliebsame Zwischenfälle zu vermeiden; Wenn bereits etwas geschehen ist, ist es immer zu spät, sich daran zu erinnern, was man hätte tun sollen.
- Führen sie das anheben und die Bewegung unter Beachtung der Informationen auf der Verpackung, auf dem Gerät und in der von Konstrukteur gelieferten Gebrauchsanleitung aus.
- Beachten Sie die Bedeutung der Symbole auf den angebrachten Schildern; Ihre Form und Farbe sind für die Zwecke der Sicherheit von Bedeutung. Sorgen Sie dafür, dass die Informationen lesbar bleiben und beachten Sie sie.
- Der Gebrauch des Rasenmähers ist nur jenen Personen gestattet, die dessen Funktion kennen und die Beschreibung im Handbuch gelesen und verstanden haben.
- Verwenden Sie das Gerät nur für die vom Hersteller vorgesehenen Zwecke. Der Einsatz des Gerätes für ungeeignete Zwecke kann Risiken für die Sicherheit und Gesundheit der Menschen und wirtschaftliche Schäden mit sich bringen.
- Vergewissern Sie sich bitte vor dem Gebrauch des Rasenmähers, dass keine Gegenstände (Spielsachen, Zweige, Kleider usw.) auf dem Rasen liegen
- Zur Vermeidung von Sicherheitsrisiken vergewissern Sie sich bitte, dass sich keine Menschen (insbesondere Kinder, ältere Menschen oder Behinderte) und Haustiere im Betriebsbereich aufhalten. Um dieses Risiko zu vermindern, empfiehlt es sich, einen entsprechenden Zeitplan für die Tätigkeit des Roboters aufzustellen.
- Es ist absolut verboten, auf dem Roboter zu sitzen.
- Heben Sie nie den Roboter während des Betriebes an, um die Klinge zu überprüfen.
- Führen Sie nie die Hände und Füße unter das Gerät, wenn es eingeschaltet oder in Bewegung ist; dies gilt insbesondere für den Bereich der Räder.
- Die installierten Sicherheitseinrichtungen nicht manipulieren, umgehen oder entfernen.Die Nichtbeachtung dieser Forderung kann zu schweren Risiken für die Sicherheit und die Gesundheit der Menschen führen.
- Bewahren Sie die maximale Effizienz des Rasenmähers durch Ausführung der vom Konstrukteur vorgesehenen Wartungstätigkeiten. Eine gute Wartung sorgt für beste Leistungen und

DE

eine längere Lebensdauer.

- Die Kunden die einige Technische Fähiglkeiten haben, und ordentlichen Wartungartungs-und Einstellungsarbeiten vornehmen, müssen zunächst das Gerät von Stromnetz entfernen. Es müssen alle vom Konstrukteur vorgeschriebenen Sicherheitsmaßnahmen getroffen werden, insbesondere bei der Arbeit am unteren Teil des Rasenmähers.
- Treffen Sie die jeweils vom Konstrukteur vorgeschriebenen Schutzmassnahmen, insbesondere sind bei der Arbeit an den Klingen und an der Schnittscheibe Schutzhandschuhe zu tragen.
- **Vor dem Ersetzen der Batterien ist immer die Klinge zu demontieren.**
- Mitarbeiter, welche Reparaturarbeiten am Roboter vornehmen, müssen über ausgezeichnete technische Kenntnisse und besondere Fähigkeiten verfügen, die im jeweiligen Bereich erworben wurden und anerkannt sind. Die Nichtbeachtung dieser Anforderungen kann zu schweren Risiken für die Sicherheit und die Gesundheit der Menschen führen.
- Das Konstruktionsunternehmen lehnt jede Haftung ab, wenn keine Originalersatzteile verwendet werden.
- Ersetzen Sie abgenützte Teile durch Originalersatzteile, um das Funktionieren und die vorgesehene Sicherheitsstufe zu gewährleisten.
- Verwenden Sie den Roboter nicht, wenn es regnet, oder der Rasen sehr nass ist.
- **Die Verwendung des Roboters in explosiver und entzündlicher Umgebung ist absolut verboten.**

DE

SICHERHEITSAUSRÜSTUNG DES ROBOTERS

1. Anhebesensor

Im Falle des Anhebens vom Boden stoppt der Roboter die Klinge in weniger als 2 Sekunden.

2. Stoßsicherung

Im Falle eines Stoßes mit einem festen Gegenstand blockiert der Roboter die Bewegung in jene Richtung und wendet, um das Hindernis zu vermeiden.

3. Neigungsmesser

Falls der Roboter in einem Bereich arbeitet, dessen Neigung die technischen Spezifikationen übersteigt oder falls er kippt, so blockiert der Roboter die Bewegung in jene Richtung und wendet, um die Neigung zu vermeiden.

4. Notstoppschalter

Oben am äußeren Teil des Gehäuses, von roter Farbe. Wenn Sie auf diesen Knopf drücken, stoppt der Rasenmäher sofort und die Klinge blockiert in weniger als 2 Sekunden.

5. Überspannungsschutz

Jeder der Motoren (Klinge und Räder) wird während des Funktionierens ständig überwacht, um eine Situation zu erkennen, die zur Überhitzung führen kann. Falls eine Überspannung im Rädermotor festgestellt wird, führt der Roboter Versuche in die umgekehrte Richtung aus. Wenn die Überspannung andauert, so stoppt der Roboter und zeigt den Fehler an. Wenn die Überspannung im Schnittmotor auftritt, so gibt es zwei Interventionsbereiche. Wenn die Parameter zum ersten Bereich gehören, so führt der Roboter Manöver aus, um die Schnittklinge freizugeben. Wenn sich die Überspannung im Schutzbereich befindet, so stoppt der Roboter und zeigt den Motorenfehler an.

SICHERHEIT FÜR MENSCH UND UMWELT IN DER ENTSORGUNGSPHASE

- Lagern Sie kein verschmutzendes Material in der Umwelt ab. Führen Sie die Entsorgung gemäß den geltenden Gesetzen durch.
- Gemäß der WEEE-Richtlinie (Richtlinie über Elektro- und Elektronik-Altgeräte) muss der Benutzer, in der Entsorgungsphase die elektrischen und elektronischen Komponenten trennen und in den autorisierten Entsorgungszentren entsorgen oder bei einem Neukauf das Gerät in installiertem Zustand dem Verkäufer zurückgeben.
- Alle getrennt zu entsorgenden Komponenten sind entsprechend gekennzeichnet.
- Die unerlaubte Entsorgung von Elektronikschrott (RAEE) wird nach den Bestimmungen des Landes bestraft, wo die Tat begangen wurde.
- Beispielsweise wurde zur Umsetzung der europäischen Richtlinien (2002/95/EG, 2002/96/EG, 2003/108/EG) in Italien das Gesetzesdekret Nr.151 vom 25. Juli 2005 erlassen, das eine Verwaltungsstrafe von 2000 bis 5000 € vorsieht.



Gefahr - Achtung

Der Elektronikschrott kann gefährliche Substanzen enthalten, die möglicherweise für die Umwelt und die Gesundheit der Menschen schädlich sind. Führen Sie daher bitte die Entsorgung korrekt durch.

DE

SICHERHEITSSIGNALE

Achtung! Den Roboter nicht mit Wasserstrahl reinigen oder waschen.	
Lesen Sie sehr aufmerksam vor der Benutzung des Roboters die Bedienungsanleitung.	
Die Warn- und Sicherheitshinweise in dieser Bedienungsanleitung sind genauestens einzuhalten, damit die Sicherheit und Effizienz des Roboters gewährleistet ist.	
Halten Sie Hände und Füße vom Messer fern. Greifen Sie nie unter das Gehäuse und seien Sie vorsichtig wenn Sie sich dem Roboter nähern.	

VERPACKUNG UND AUSPACKEN

Das Gerät wird richtig verpackt geliefert. Packen Sie es vorsichtig aus und kontrollieren Sie die Integrität der Komponenten.
Auf der Verpackung finden sich alle für das Bewegen notwendigen Informationen.

Inhalt der Verpackung

A–Roboter

B–Netzgerät:

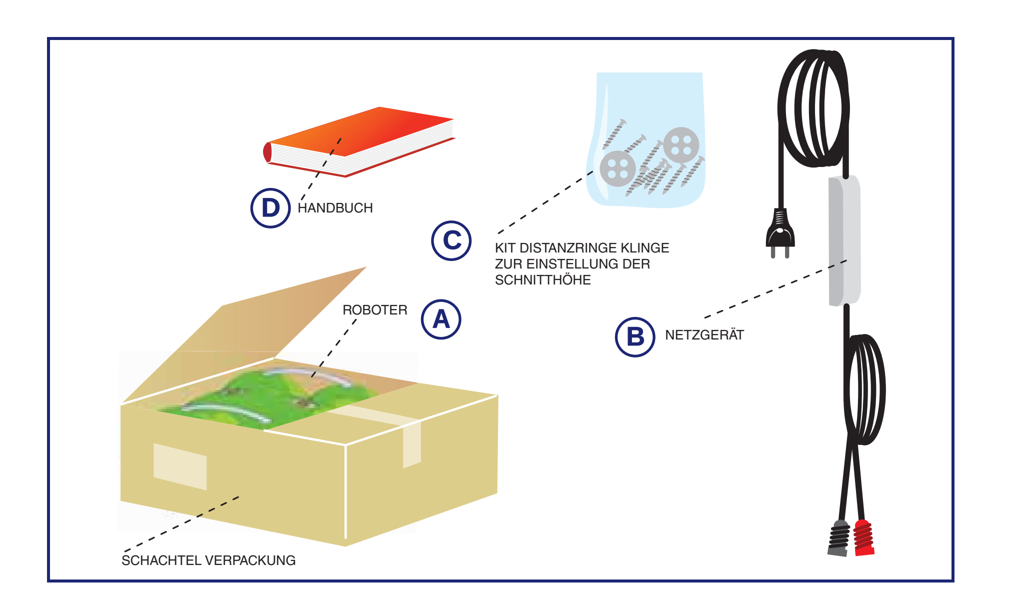
C–Kit Distanzringe

D–Gebrauchsanweisung

DE

Wichtig

- **Das Verzeichnis umfasst nur die serienmäßig gelieferten Komponenten. Kontrollieren Sie die Menge und die Integrität der eventuell verlangten optionalen Teile.**
- **Bewahren Sie das Verpackungsmaterial zur späteren Verwendung auf.**



PLANUNG INSTALLATION ANLAGE

Die Installation des Roboters benötigt keine schwierigen Arbeiten, sondern erfordert ein Minimum an Vorausplanung, um die beste Fläche für die Installation der Netzgerätgruppe und die Beschränkung des Arbeitsbereichs des Roboters selbst.

Die Netzgerätgruppe in einem leicht zugänglichen Bereich positionieren.
- Das Netzgerät muss sich auf einem Ort, der belüftet werden kann, geschützt vor Wettereinflüssen und direktem Sonnenlicht.
- Das Netzgerät darf nicht in direktem Kontakt mit dem Boden oder einer feuchten Umgebung stehen.



Vorsicht - Warnung

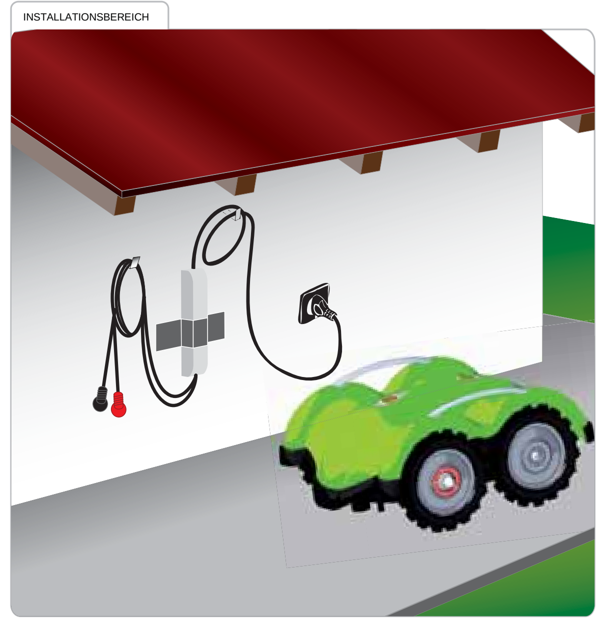
Um den elektrischen Anschluss vornehmen zu können, ist es erforderlich, dass in der Nähe des Installationsbereiches eine Steckdose vorbestimmt wurde. Vergewissern Sie sich, dass der Netzanschluss den geltenden gesetzlichen Bestimmungen entspricht.

Wichtig

Es wird empfohlen, die gruppe in einer box für elektrische komponenten (von außen oder von innen) zu installieren, gut gelüftet, um eine korrekte luftzirkulation zu bewahren und ausgerüstet mit einem schloss mit schlüssel, damit der zugang zum netzgerät auf autorisierte personen beschränkt bleibt.

DE



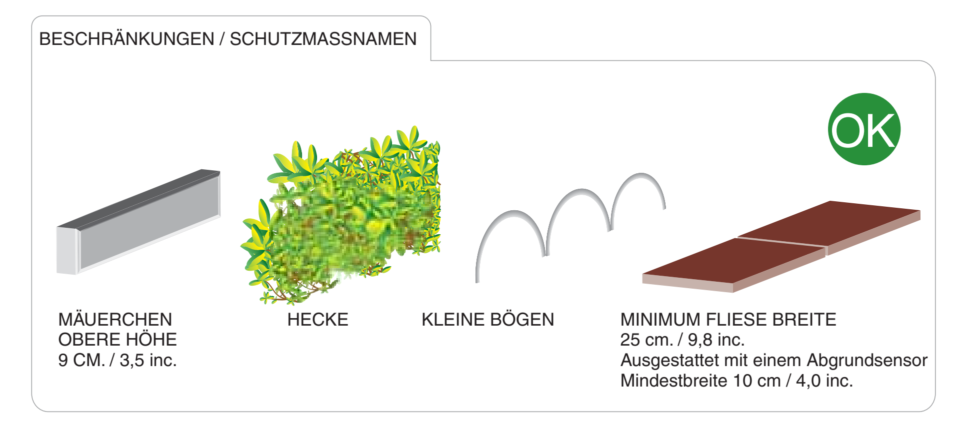


VORBEREITUNG UND BESCHRÄNKUNG ARBEITSBEREICHE

Vorbereitung des zu mähenden Rasens

1. Überprüfen Sie, ob der zu mähende Rasen einheitlich und ohne Löcher, Steine oder andere Hindernisse ist. Andernfalls nehmen Sie die notwendigen Anpassungsarbeiten vor. Wenn sich gewisse Hindernisse nicht entfernen lassen, so müssen die betroffenen Bereiche auf angemessene Weise geschützt werden.
2. Kontrollieren Sie, dass kein Bereich des Rasens die zulässigen Steigungen überschreitet (siehe „Technische Daten“, Seite 9).

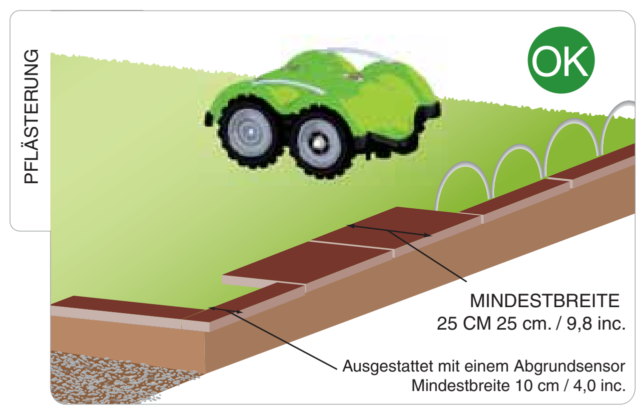
Der Roboter bewegt sich frei im Inneren des Rasens dank Sensoren, die das Vorhandensein des Gras erkennen. Der Garten muss angemessen kontrolliert und angepasst werden, damit der Roboter den nötigen Raum hat, um das Fehlen von Gras zu erkennen. Die unten aufgeführten Punkte müssen für einen sicheren Gebrauch des Roboters genau eingehalten werden.



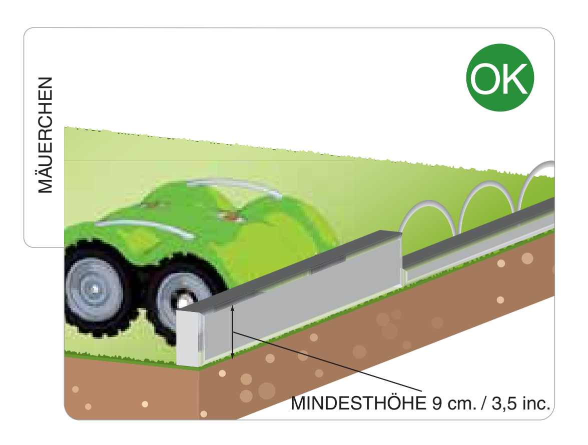
Arten der Begrenzung/Schutz, die für eine richtige Bestimmung des Arbeitsbereichs des Roboters verwendet werden können.

Der Roboter braucht einen graslosen Streifen von mindestens 25 cm (9,84 in.), damit er stoppt und die Richtung wechselt. Bei Rasenflächen mit einem Fußweg oder einer Umrandung müssen diese mindestens 25 cm (9,84 in.) breit sein. Umrandungen mit weniger als 25 cm (9,84 in.) Breite müssen durch eine weitere Pflasterung oder durch eine mechanische Grenze geschützt werden, (siehe Abbildung), damit der Roboter an diesen anstoßen kann.

Der mit einem Abgrundsensor ausgestattete Roboter braucht einen graslosen Streifen von 10 cm / 4,0 inc. Breite.



Umfassungsmäuerchen, das den Arbeitsbereich begrenzt, von einer Höhe, die 9 cm (3,54 in) immer übersteigt. Im Falle von Mäuerchen von geringerer Höhe den Bereich mit kleinen Bögen oder einer angemessenen Pflästerung schützen.



Der Arbeitsbereich kann ebenso effizient von Hecken begrenzt werden.

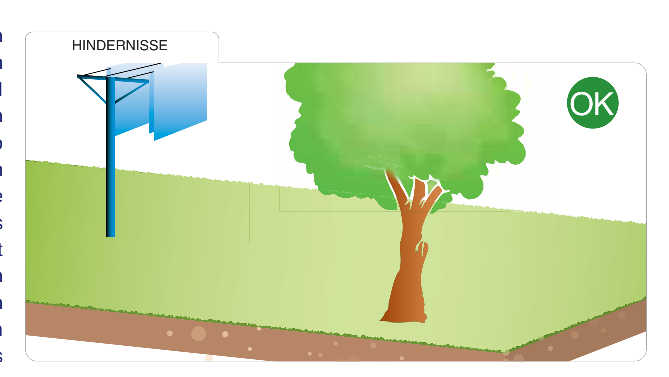


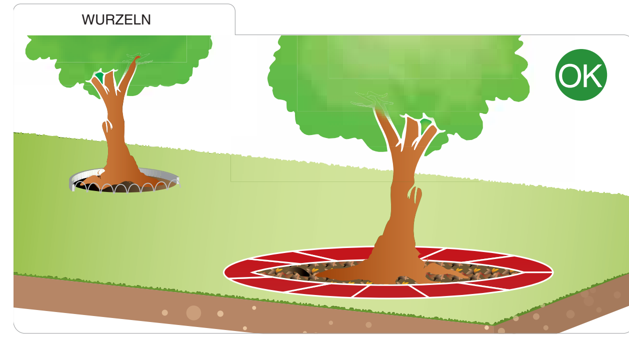
Der Arbeitsbereich darf nicht durch Gräben oder Löcher begrenzt werden: diese dürfen im Innern des zu mähenden Grasmantels nicht vorhanden sein. Vor der Inbetriebnahme des Roboters kontrollieren, dass auf dem Rasen keine Gegenstände vorhanden sind wie Spielwaren, keine Steine, Zweige oder Bewässerungsanlagen, die aus dem Terrain hervortreten und ein korrektes Funktionieren verhindern Oder die Klinge beschädigen kann.

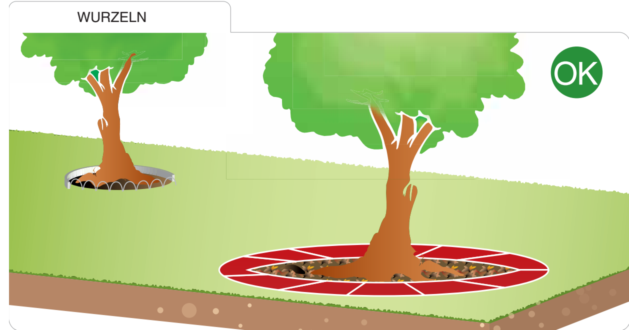


DE

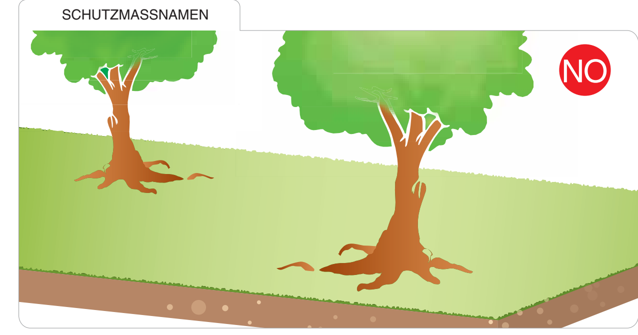
Die Abbildungen zeigen ein Beispiel von Elementen innen und am Rand des korrekten Arbeitsbereichs. Wo sich Elemente zeigen wie Wurzeln oder offene Drähte, muss der Umkreis solcher Elemente mit Pflästerung, Mäuerchen oder Schranken begrenzt werden, um die Fehlfunktion des Roboters zu vermeiden. Es ist nicht nötig, Elemente abzugrenzen (Bäume, Pfähle, usw., s. Abb. Hindernisse), die kein Hindernis für das normale Funktionieren des Roboters bilden





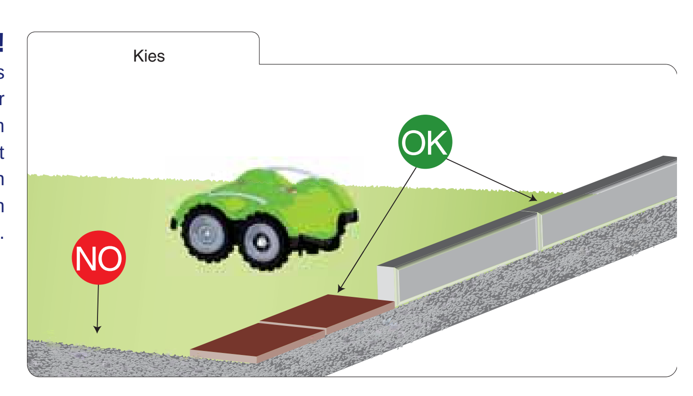


Vermeiden Sie es unbedingt, Im Innern des Arbeitsbereichs Zonen zu belassen, die nicht von Schranken begrenzt sind, die das gute Funktionieren des Roboters verhindern (Wurzeln, Außenrohre, Arbeitsgeräte usw.).



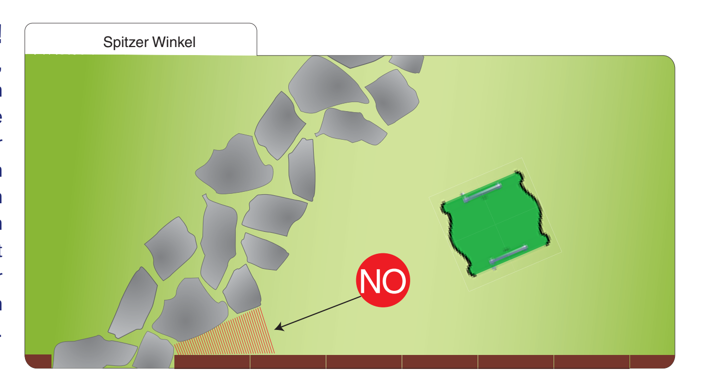
Achtung!

Das Abgrenzen mittels Kies, Laubwerk, oder kleinen Steinen wird vom Roboter nicht korrekt erkannt. Schützen Sie den Rasenbereich mit anderen Abgrenzungen.



Achtung!

In den Rasenbereichen, die in einem sehr engen Winkel enden (siehe Abbildung), kann sich der Roboter nicht wenden und leicht bewegen. Ein solcher Rasenbereich muss ausgeklammert werden, da der Roboter über ihn hinausfahren würde.



DE

STEIGUNGEN

Kontrollieren Sie, dass kein Bereich des Rasens die zulässigen Steigungen überschreitet (siehe „Technische Daten“, Seite 9).

Die Zonen, welche Steigungen aufweisen, die größer sind als die Eigenschaften des Roboters oder aus anderen Gründen damit nicht kompatibel sind (siehe folgende Punkte) dürfen nicht gemäht werden. Größere als die zulässigen Steigungen müssen abgegrenzt werden.



Wichtig

Die Sensoren, mit denen der Roboter ausgerüstet ist, gestatten es, unzulässige Steigungen zu erkennen und führen zu einer Änderung der Fahrrichtung, um ein Kippen oder Fehlfunktionen zu vermeiden. Ungeachtet dessen ist es zur weiteren Sicherung des Roboters selbst erforderlich, die Zonen mit unzulässigen Steigungen abzugrenzen.

Im Falle einer Steigung an der Grenze des Zulässigen wird empfohlen, den Roboter die ersten Male zu kontrollieren.



Der Roboter kann Niveauunterschiede mit einer Neigung bis 27° bewältigen vorausgesetzt, daß sie in einer nicht höheren Entfernung zum Meter degradieren.



STEILE STEIGUNGEN

Den Fall einer plötzlichen Änderung der Steigung (über 15°) interpretiert das Sicherheitssystem des Roboters als ungewöhnliche Situation und kehrt daher die Fahrrichtung um, damit der Roboter weiterhin in Sicherheit den Rasen mähen kann. Als Änderung der Steigung wird auch das Vorhandensein von Baumstämmen betrachtet, die aus dem Terrain ragen oder Steine, die zur Abgrenzung von Blumenbeeten dienen, die sanft in den Grasmantel übergehen.



Wichtig

Im Falle einer Steigung an der Grenze des Zulässigen wird empfohlen, den Roboter die ersten Male zu kontrollieren.



Der Roboter kann Niveauunterschiede mit einer Neigung bis 15° bewältigen, falls sie plötzlich auftreten.

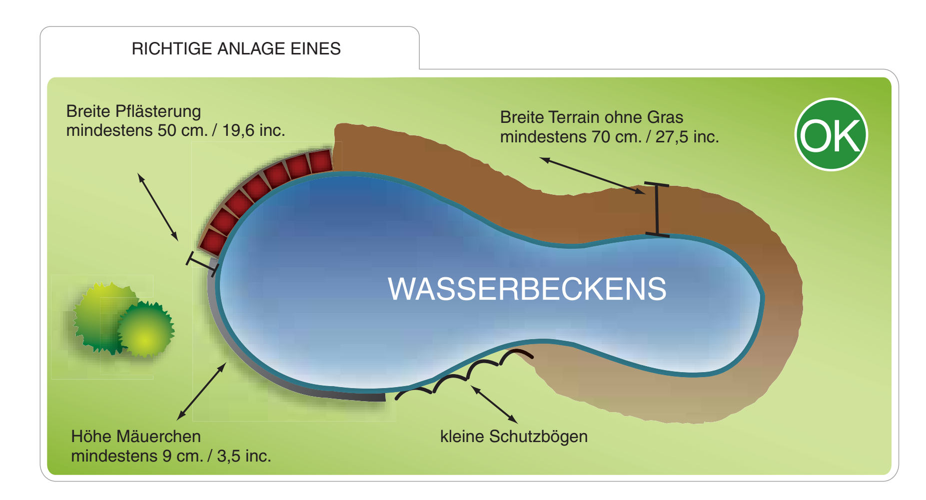




Wichtig

Zonen mit unzulässigen Neigungen dürfen nicht mit dem Roboter gemäht werden.

MÖGLICHE ELEMENTE INNERHALB DES ARBEITSBEREICHS UND ENTSPRECHENDE SICHERHEITSABSTÄNDE

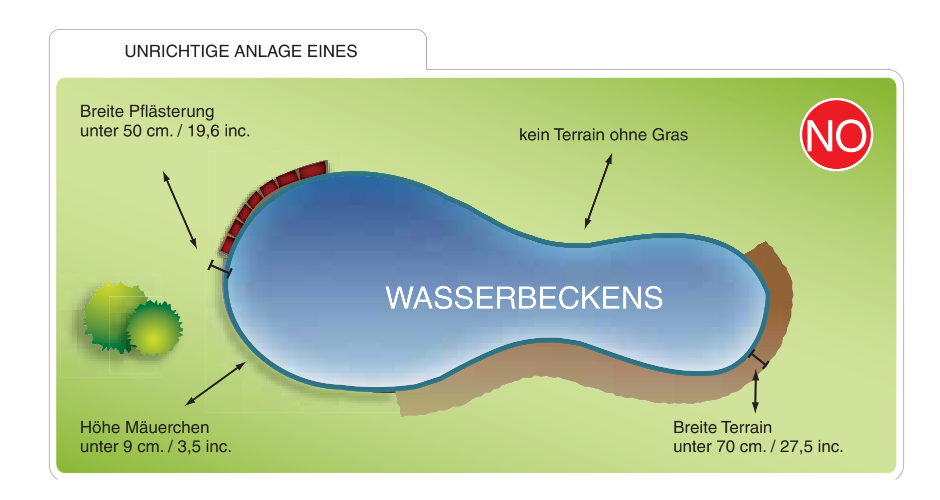




Die Abbildung oben zeigt einen Arbeitsbereich, der für ein optimales Funktionieren des Roboters richtig abgegrenzt ist

Wichtig

Laub und Blätter werden normalerweise wie Gras wahrgenommen. Wenn Sie Laub und Blätter haben, so empfehlen wir Ihnen die Distanz um 20 cm.(7,88 in.) zu erhöhen.



Die Abbildung oben stellt einen Arbeitsbereich dar, wo der Betriebsbereich des Roboters nicht korrekt begrenzt wurde, so dass er nicht richtig funktionieren kann.

AUFLADUNG BATTERIEN BEI ERSTEM GEBRAUCH

Den Roboter in der Nähe des Aufladebereichs positionieren.

1. Kontrollieren Sie, ob die Netzgerätgruppe an die Einspeisungsspannung (110 V oder 220 V) angeschlossen ist.

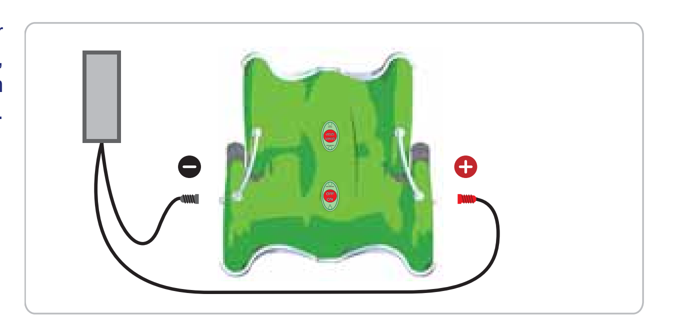
2. Schließen Sie den schwarzen Steckerstift an das Rad an, welches das schwarze Symbol „-“ trägt.

3. Schließen Sie den roten Steckerstift an das Rad an, welches das rote Symbol „+“ trägt.

Ist der Anschluss erfolgt, so schaltet sich der Roboter automatisch ein, um den Ladestand der Batterien zu zeigen (siehe „Bedeutung LED Kombination“, Seite 26).

Ist die Aufladung beendet, so entfernen Sie zunächst das rote Kabel und dann das schwarze Kabel. Drücken Sie die Taste „OFF“.

Korrekter Anschluss der Aufladeknöpfe an die Pole, die sich auf den Rädern des Roboters befinden.



Die Abbildung stellt die korrekte Installation des Aufladebereichs des Roboters dar.









Beim ersten Aufladen müssen die Batterien mindestens 24 Stunden angeschlossen bleiben.

EMPFEHLUNGEN FÜR DIE EINSTELLUNGEN

 **Wichtig**

• Der Benutzer muss die im Handbuch vorgesehenen Einstellungen vornehmen. Andere als die im Handbuch ausdrücklich vorgesehenen Einstellungen dürfen nicht vorgenommen werden.
• Eventuelle ungewhönliche Regelungen können nur bei den Leuten der Dienstzentrum ausgeführt sein, die bei dem Hersteller berechtigt sind.”

EINSTELLUNG SCHNITTHÖHE

1 - Stoppen Sie den Roboter in Sicherheit durch Drücken der Taste ON/OFF (siehe „Stoppen des Roboters in Sicherheit“, Seite 31).

2 - Drehen Sie den Roboter um und schützen Sie ihn, um die Abdeckhaube nicht zu beschädigen.

 **Wichtig**

Tragen Sie Schutzhandschuhe, damit Sie sich nicht in die Hände schneiden..

3 - Entfernen Sie die Schrauben, um die Klinge zu demontieren.

4 - Fügen Sie einen oder mehrere Distanzhalter ein, um die gewünschte Schnitthöhe einzustellen (vgl. Tabelle auf Seite 9.)

5 - Setzen Sie die Klinge wieder an ihrer Position ein (s. S. 40) und ziehen Sie die Schrauben an.

6 - Drehen Sie den Roboter in die Betriebsposition.





Wichtig

Reduzieren Sie die Schnitthöhe nach und nach. Es empfiehlt sich, die Abstandhalter alle 2 bis 3 Tage hinzuzufügen, um die ideale Höhe des Rasens nach und nach zu erreichen.

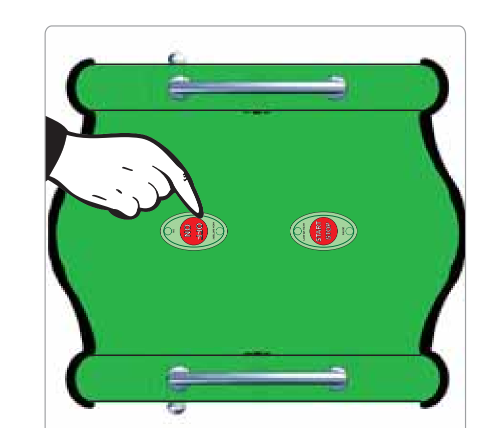
EMPFEHLUNGEN FÜR DEN GEBRAUCH

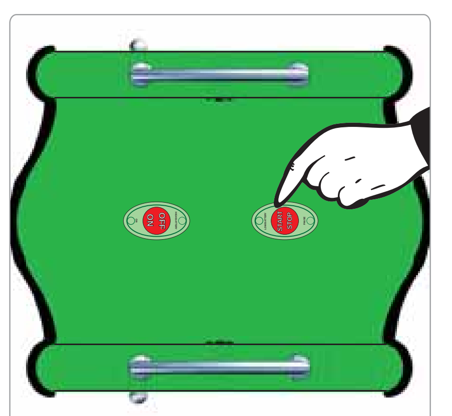
 **Wichtig**

• Es wird empfohlen, bei der ersten Verwendung des Roboters das ganze Handbuch aufmerksam zu lesen und sich zu vergewissern, dass man es vollständig verstanden hat, insbesondere, dass man alle Informationen verstanden hat, welche die Sicherheit betreffen.

• Nur in der vom Konstrukteur vorgesehenen Weise verwenden und kein Gerät manipulieren, um andere als die vorgesehenen Leistungen zu erhalten.

BESCHREIBUNG ROBOTERBEFEHLE

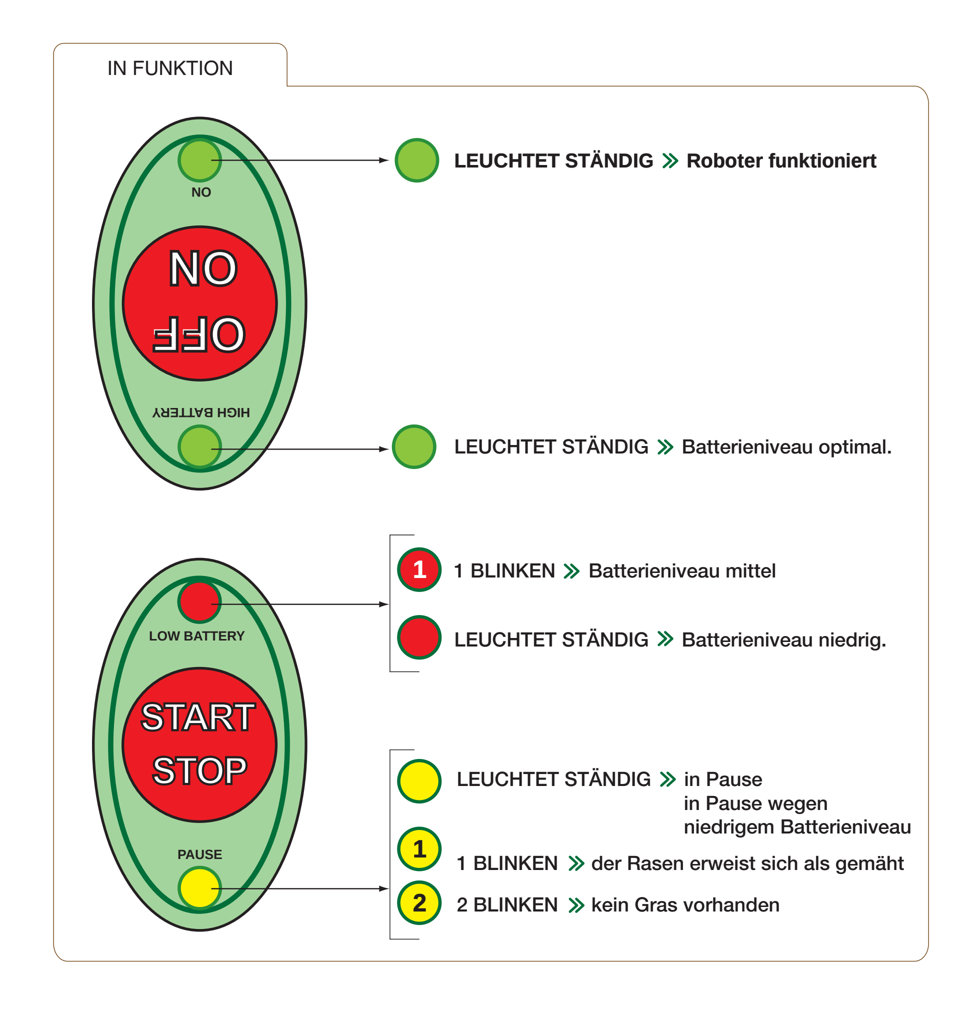




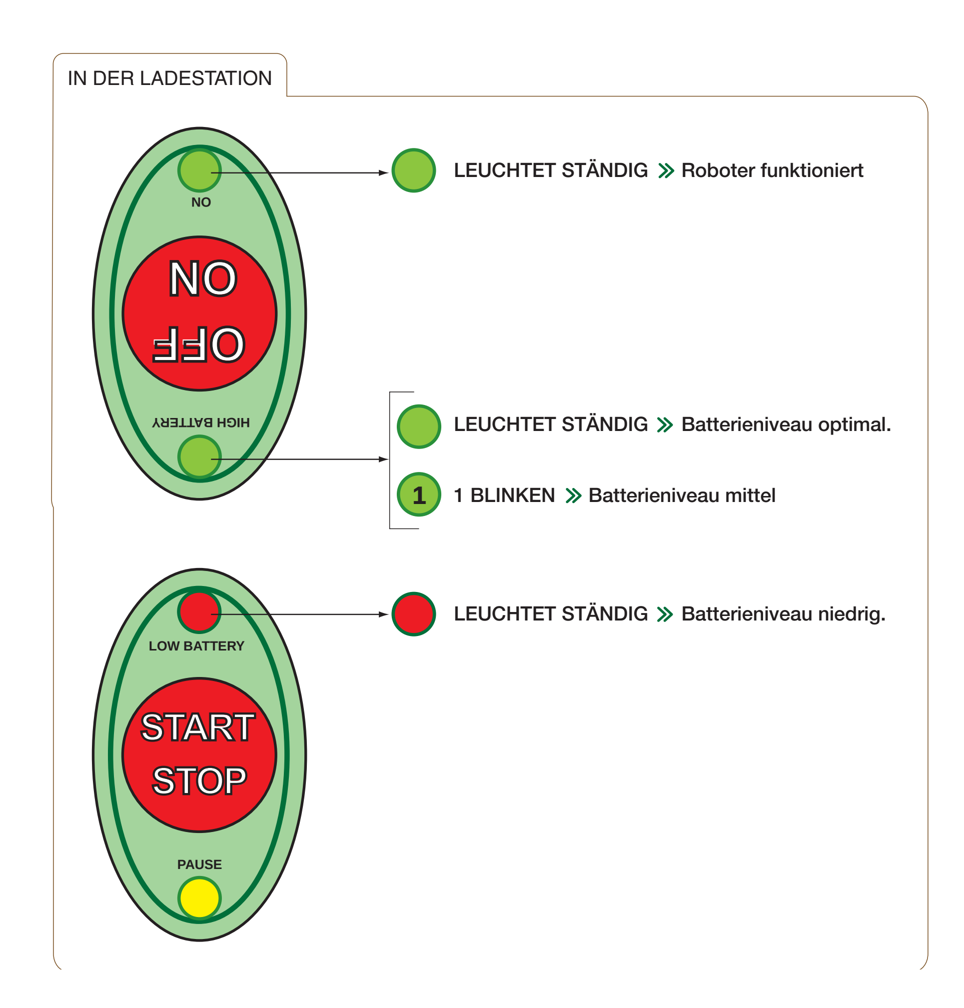
Die Abbildung zeigt die Position der Befehle auf der Maschine.

A – ON/OFF: Drücken Sie diese Taste zum Ein- und Ausschalten des Roboters.
B – START/STOP: Drücken Sie diese Taste zum Starten des Roboters bzw. zum Stoppen im Standby.

DE



BEDEUTUNG LED KOMBINATIONEN



DE

INBETRIEBNAHME

1. Kontrollieren Sie, ob der Rasen der zu mähenden Wiese eine Höhe hat, die mit dem korrekten Funktionieren des Roboters bilden (siehe technische Eigenschaften S. 9).
2. Stellen Sie die gewünschte Schnitthöhe ein (siehe Einstellung Schnitthöhe S. 24).
3. Kontrollieren Sie, Ob der Arbeitsbereich korrekt abgegrenzt wurde und keine Hindernisse für das reguläre Funktionieren des Roboters aufweist, wie im Abschnitt „Vorbereitung und Abgrenzung. Arbeitsbereiche“ und in den folgenden Abschnitten angegeben.
4. Entfernen Sie den Roboter aus dem Aufladebereich (S. 23).
5. Positionieren Sie den Roboter im Inneren des Rasens in einem Bereich, wo Gras vorhanden ist, in einem Abstand von mindestens 1 m (40,0 in.) von jedem Hindernis.
6. Drücken Sie die Taste OFF/ON und warten Sie einige Sekunden, bis der Roboter vollständig eingeschaltet ist.
7. Drücken Sie die Taste START/STOP, um den Roboter zu starten.

Sobald der Roboter aus den im Kapitel „Stoppen des Roboters“ beschriebenen Gründen gestoppt wurde, stoppen Sie ihn in Sicherheit und positionieren Sie den Roboter erneut in der Zone des Netzgeräts zum Aufladen (S. 23).



Wichtig

Für eine bessere Schnittqualität und für ein korrektes Funktionieren der Sensoren zur Erkennung der Wiese starten Sie den Roboter bitte nicht bei Regen oder großer Feuchtigkeit. Die besten Ergebnisse erhält man in der Tagesmitte.

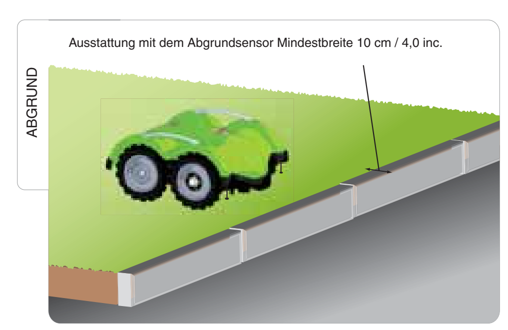
INBETRIEBNAHME BEI DEAKTIVIERTEN SENSOREN

Für bestimmte Rasenbedingungen kann der Roboter durch deaktivierte Grassensoren und deaktivierte Abgrundsensoren gestartet werden. Mit diesem Modus ist es möglich, auch bei ungünstigen Zuständen der Rasenflächen, wie z.B. bei zu niedrigem Gras oder Rasen mit Grasbüscheln, den Roboter zu starten, so dass er korrekt arbeitet und funktioniert.

Die Verwendung dieses Modus erfordert vom Benutzer besondere Aufmerksamkeit. Es ist ratsam sich vom Fachhändler beraten zu lassen.

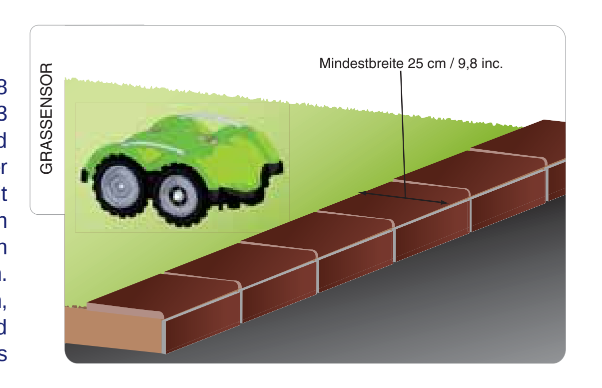
Wenn der Roboter auf Pause geschaltet ist, kann dieser Modus aktiviert werden. Dazu geht man folgend vor:

Grassensor deaktiviert
Abgrundsensor aktiviert:
Halten Sie die Taste START/STOP 4 Sekunden lang gedrückt, bis Sie 2 Pieptöne hintereinander hören und das LED PAUSE 2mal blinkt. Dieser Modus, der nur bei Modellen mit Abgrundsensor verwendet werden kann, ermöglicht es, nur mit den 4 Abgrundsensoren zu arbeiten. Die Verwendung dieses Modus ist ratsam bei Flächen, bei denen das Gras niedriger als die Sensoren und trotzdem gleichmäßig ist.

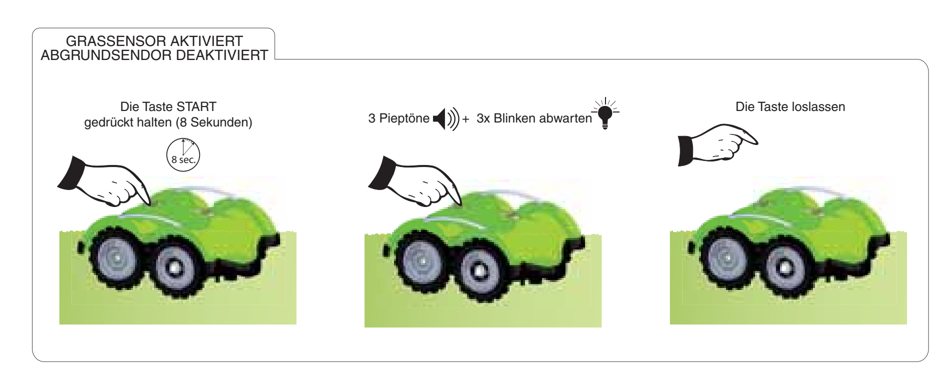




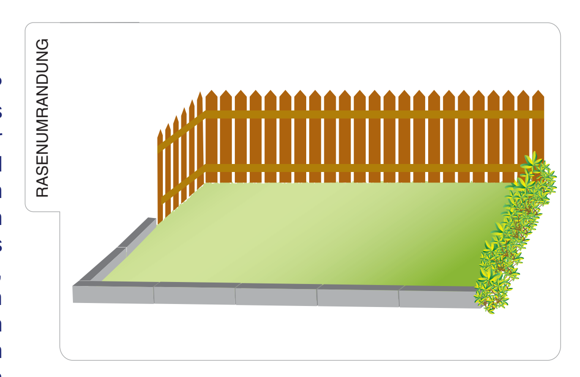
Grassensor aktiviert
Abgrundsensor deaktiviert.
Halten Sie die Taste START/STOP 8 Sekunden lang gedrückt, bis Sie 3 Pieptöne hintereinander hören und das LED PAUSE 3mal blinkt. Dieser Modus, der nur bei Modellen mit Abgrundsensor verwendet werden kann, ermöglicht es, nur mit den vorderen Grassensoren zu arbeiten. Dieser Modus kann ratsam sein, wenn das Gelände uneben ist und viele plötzliche Löcher oder lichtes Gras aufweist.



ACHTUNG!! In diesem Modus braucht der Roboter für die Richtungsumkehr mehr Platz. Halten Sie die für die Modelle ohne Abgrundsensor angegebenen Abstände ein.



Grassensor deaktiviert
Abgrundsensor deaktiviert:
Halten Sie die Taste START/STOP 12 Sekunden lang gedrückt, bis Sie 4 Pieptöne hintereinander hören und das LED PAUSE 4mal blinkt. Mit diesem Modus kann der Roboter ohne irgendeinen Sensoren arbeiten. Dieser Modus ist insbesondere zu empfehlen, wenn der Rasen in schlechtem Zustand ist. Benutzen Sie diesen Modus nur, wenn der Rasen vollständig von einer kleinen Mauer, einem Zaun, oder einer Hecke umrandet ist.

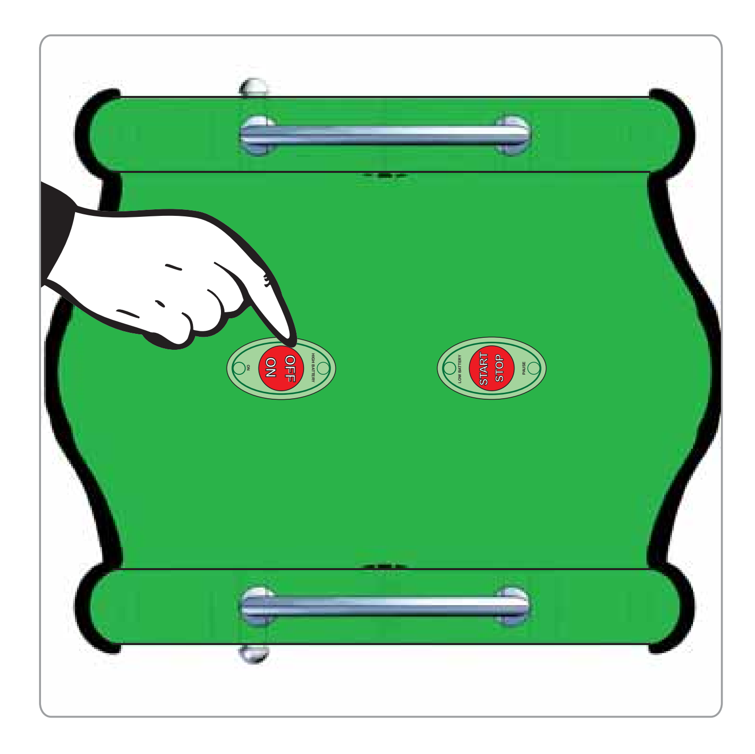




DE

STOPP DES ROBOTERS IN SICHERHEIT

Während der Verwendung des Roboters mag es notwendig sein, ihn unter sicheren Bedingungen zu stoppen, um die Gefahr eines unvorhergesehenen Starts der Klinge zu vermeiden. Drücken Sie die Taste „ON/OFF“.





Wichtig

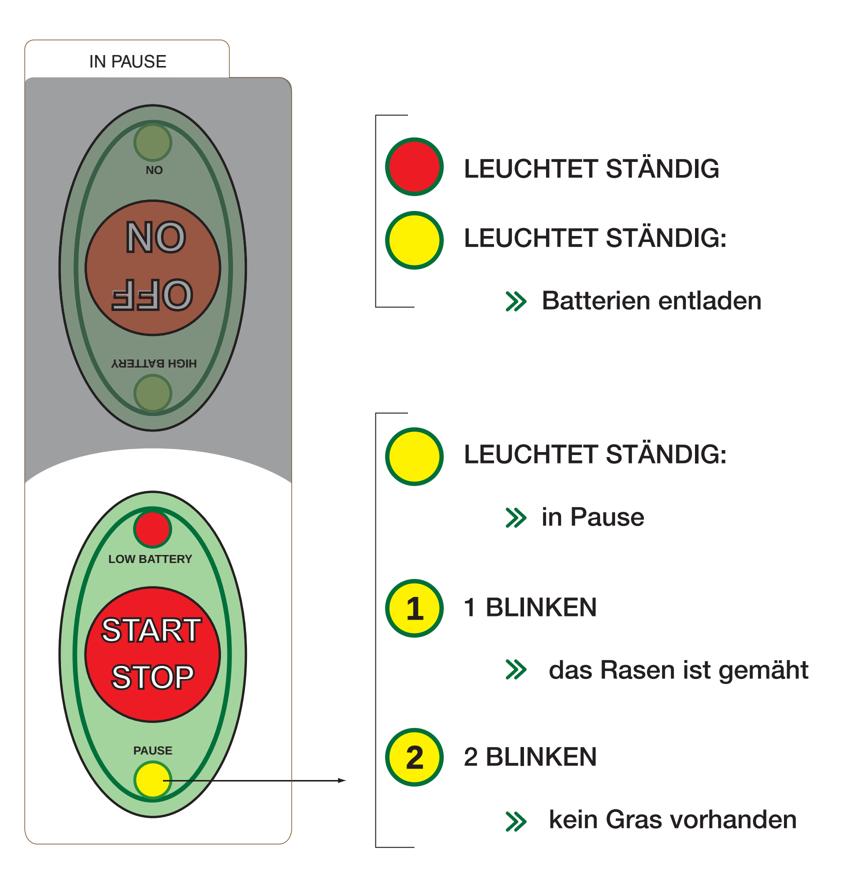
Das Stoppen des Roboters unter sicheren Bedingungen ist notwendig, um Wartungs- und Reparaturarbeiten durchführen zu können (z. B.: Reinigungsarbeiten, Einstellung der Schnitthöhe usw.).

DE

STOPP DES ROBOTERS

Der Roboter stoppt automatisch, wenn die aufgezählten Bedingungen erfüllt sind:

- **Rasen gemäht:** Der Sensor hat festgestellt, dass der Rasen gemäht ist und nicht weiter gemäht werden muss. Die Batterien laden und den Roboter nach einem oder zwei Tagen erneut starten je nach dem Wachstum des Grases.
- **Fehlendes Gras:** Die Sensoren zur Graserkennung haben das Vorhandensein von Gras während einer längeren Zeit nicht festgestellt.
- **Batterien entladen:** Die Batterien haben ihre Arbeitskapazität erfüllt.
- **Batterien in Schutz:** Wenn die Batterien eine Kapazität unter dem Niveau der entladenen Batterien erreicht hat, wird der Roboter vollständig ausgeschaltet und zeigt keine Angabe in den LEDs der Tastatur. Den Roboter in diesem Fall aufladen. Der Roboter wird nicht sofort eingeschaltet, wie es normalerweise geschieht, sondern erst nach einigen Minuten.



VERLÄNGERTE INAKTITIVITÄT UND WIEDERINBETRIEBNAHME

Im Falle verlängerter Inaktivität des Roboters muss eine Reihe von Tätigkeiten ausgeführt werden, um Sein korrektes Funktionieren im Augenblick seiner Wiederverwendung zu garantieren.

1 – Den Roboter gründlich reinigen (siehe „Roboter reinigen“ Seite 35**).**

2- Lithiumbatterien mindestens alle fünf Monate aufladen.

3- Den Roboter an einen geschützten und trockenen Ort stellen, bei einer Umgebungstemperatur von 10 bis 30 °C und für Außenstehende (Kinder, Tiere, usw.) nicht leicht erreichbar.

4 – Den Stecker vom Netzgerät entfernen.

Wiederinbetriebnahme

Bevor Sie den Roboter nach einer langen Inaktivität wieder in Betrieb nehmen, gehen Sie wie folgt vor:

1 – Schließen Sie den Stecker des Netzgeräts an der Steckdose an.

2 – Reaktivieren Sie die allgemeine Stromversorgung

3—Stellen Sie den Schalter des Netzgeräts auf „ON“.

4 – Laden Sie die Batterien des Roboters mindestens 12 Stunden lang auf.

5 – Sobald der Roboter vollständig aufgeladen ist, setzen Sie ihn normal in Betrieb.

AUFLADEN BATTERIEN NACH LÄNGERER INAKTIVITÄT

Den Roboter in der Nähe des Aufladebereichs positionieren.

1. Vergewissern Sie sich, dass die Aufladeknöpfe sauber sind.

2. Kontrollieren Sie, ob die Netzgerätgruppe an die Einspeisungsspannung (110 V oder 220 V) angeschlossen ist.

3. Schließen Sie den schwarzen Steckerstift an das Rad an, welches das schwarze Symbol „-“ trägt.

4. Schließen Sie den roten Steckerstift an das Rad an, welches das rote Symbol „+“ trägt.

5. Ist der Anschluss erfolgt, so schaltet sich der Roboter automatisch ein, um den Ladestand der Batterien zu zeigen. (Siehe „Bedeutung LED Kombination“, Seite 26).

Ist die Aufladung beendet, so entfernen Sie zunächst das rote Kabel und dann das schwarze Kabel. Drücken Sie die Taste „OFF“.


Wichtig

Lithiumbatterien mindestens alle fünf Monate aufladen.

GEBRAUCHSANWEISUNG

Nachstehend finden Sie einige Angaben, die während des Gebrauchs des Roboters zu beachten sind.

- Auch wenn Sie sich auf geeignete Weise dokumentiert haben, simulieren Sie beim ersten Gebrauch einige Testmanöver, um die hauptsächlichen Befehle und Funktionen kennen zu lernen.
- Kontrollieren Sie, ob die Befestigungsschrauben der Hauptteile genügend angezogen sind.
- Mähen Sie den Rasen häufig, damit er nicht zu stark wächst.
- Verwenden Sie den Roboter nicht, um Gras mit einer Höhe von mehr als 3 cm (1,18 in..) in Bezug auf die Schnittklinge zu mähen.
- Wenn der Rasen mit einer automatischen Bewässerungsanlage ausgerüstet ist, setzen Sie den Roboter so ein, dass er den Arbeitszyklus mindestens 1 Stunde vor der Bewässerung beendet, um zu vermeiden, dass der Roboter und die Bewässerungsanlage beschädigt werden.
- Überprüfen Sie die Neigung des Bodens und vergewissern Sie sich, dass der maximal zulässige. Wert nicht überschritten wird, so dass die Verwendung des Roboters keine Schäden hervorruft.
- zur Vermeidung von Sicherheitsrisiken vergewissern Sie sich bitte, dass sich keine Menschen (insbesondere Kinder, ältere Menschen oder Behinderte) und Haustiere im Betriebsbereich aufhalten.Um dieses Risiko zu vermindern, empfiehlt es sich, einen entsprechenden Zeitplan für die Tätigkeit des Roboters aufzustellen.
- Starten Sie den Roboter bitte nicht bei Regen oder großer Feuchtigkeit. Das beste Ergebnis erhalten Sie in der Tagesmitte.

DE

ORDENTLICHE WARTUNG

EMPFEHLUNGEN FÜR DIE WARTUNG


Wichtig

• Während den Wartungsarbeiten verwenden Sie die einzelnen Schutzmaßnahmen, die vom Konstrukteur angegeben wurden, insbesondere bei der Arbeit an der Klinge.
• Bevor Sie mit den Wartungsarbeiten beginnen, vergewissern Sie sich, dass der Roboter Unter sicheren Bedingungen gestoppt ist (siehe „Sicherheitsstopp des Roboters“ , S. 31).

TABELLE ZEITRÄUME FÜR PROGRAMMIERTE WARTUNG

Häufigkeit	Komponente	Arbeitstyp	Hinweis
Jede Woche	Klinge	Reinigen und überprüfen. Sie die Effizienz der Klinge	Siehe „Reinigung des Roboters“Seite 35
		Ist die Klinge wegen eines Stoßes verbogen oder sehr sehr stark abgenützt, muss sie ersetzt werden	Siehe „Klinge ersetzen“ Seite 40
	Abgrund-sen-soren	Ist die Klinge wegen eines Stoßes verbogen oder sehr sehr stark abgenützt, muss sie ersetzt werden	Siehe „Austauschen der Abgrundsensoren“, Seite 41
	Knöpfe zum Aufladen der Batterien	Reinigen und Entfernen der eventuellen Oxidierungen	Siehe „Reinigung des Roboters“
Jeden Monat	Roboter	Reinigung durchführen	Siehe „Reinigung des Roboters“

REINIGUNG DES ROBOTERS

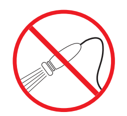
1 – Stoppen Sie den Roboter in Sicherheit (siehe „Stoppen des Roboters in Sicherheit“, Seite 31).


Vorsicht - Warnung

Tragen Sie Schutzhandschuhe, damit Sie sich nicht in die Hände schneiden.

2 – Alle Außenflächen des Roboters mit einem im lauwarmen Wasser befeuchteten Schwamm und mit neutraler Seife reinigen. Den Schwamm vor der Verwendung kräftig ausdrücken, damit er nicht zu nass ist.


Vorsicht - Warnung



Wird beim Reinigen zuviel Wasser verwendet, kann dieses in den Roboter eindringen und die elektrischen Komponenten beschädigen.

3 - Keine Lösungsmittel oder Benzin verwenden, um nicht die lackierten Oberflächen und die Plastikbestandteile zu beschädigen.

4 – Waschen Sie nicht die inneren Teile des Roboters und verwenden Sie keinen Druckwasserstrahl, um die elektrischen und elektronischen Komponenten nicht zu beschädigen.


Vorsicht - Warnung

• Um nicht auf irreversible Weise elektrische und elektronische Komponenten zu beschädigen, darf der Roboter nicht teilweise oder ganz in Wasser eingetaucht werden, weil er nicht wasserdicht ist.

5 – Kontrollieren Sie den unteren Teil des Roboters (Bereich Schnittklinge und Räder) und entfernen Sie die Verkrustungen und/oder die Resten, die das gute Funktionieren des Roboters verhindern könnten.

6 – Um die Verkrustungen und/oder anderen Resten an der Klinge zu entfernen, verwenden Sie eine geeignete Bürste.

7 - Die Knöpfe zum Aufladen der Batterien reinigen und eventuelle Oxidationen oder Resten wegen elektrischen Kontakten mit einem trockenen Tuch und wenn nötig mit feinkörnigem Schmirgelpapier entfernen.

8 – Den Schliff der Schnittklinge kontrollieren. Wenn nötig schleifen.

DE

STÖRUNGEN, GRÜNDE UND ABHILFE

SUCHE NACH STÖRUNGEN

Die nachstehend aufgeführten Informationen haben den Zweck, bei der Identifikation und Korrektur eventueller Unregelmäßigkeiten und Fehlfunktionen zu helfen, die sich in der Gebrauchsphase ergeben können.

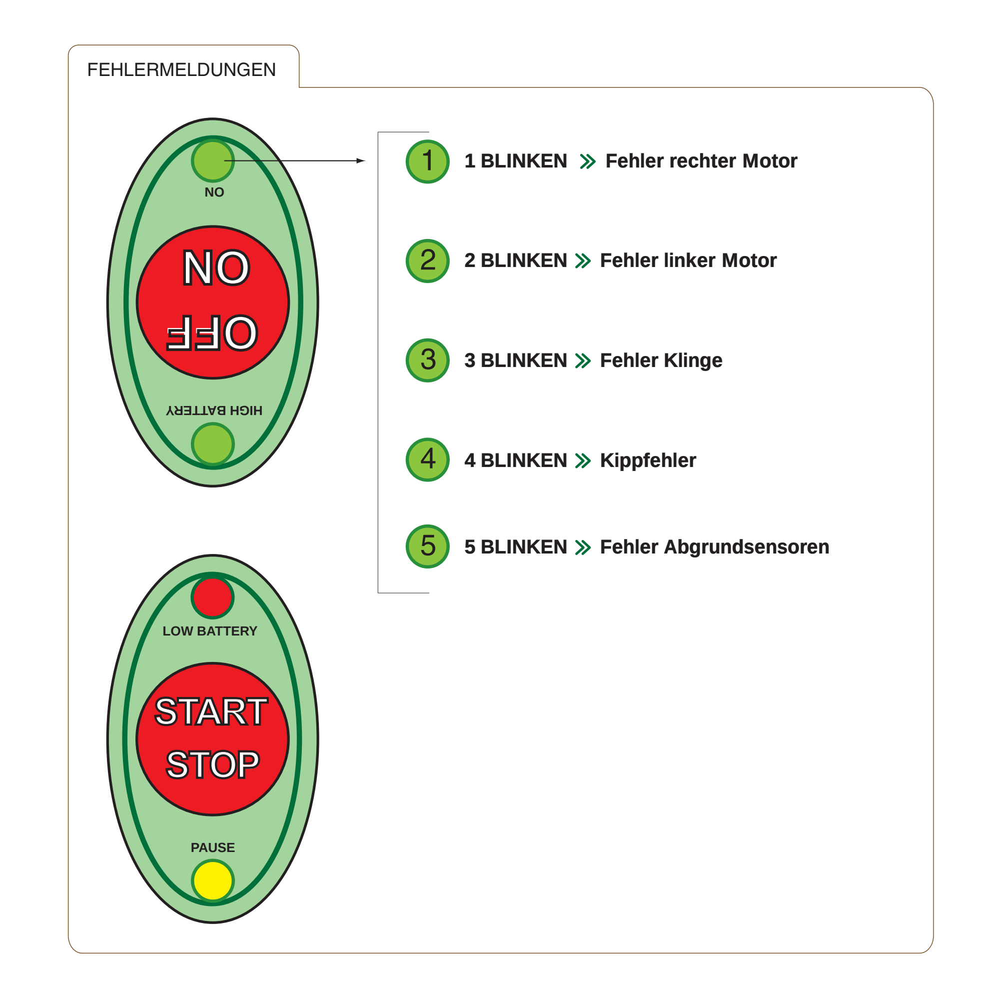
Einige Probleme können vom Benützer gelöst werden; andere erfordern besondere technische Fähigkeiten und sind daher qualifiziertem technischem Personal mit anerkannter Erfahrung vorbehalten, die im entsprechenden Arbeitsbereich erworben wurde.

Störfall	Gründe	Abhilfen
Der Roboter ist sehr laut	Schnittklinge beschädigt.	Die Klinge durch eine neue ersetzen (Siehe „Klinge ersetzen“, Seite 40).
	Schnittklinge mit Resten verschmutzt (Bänder, Seile, Plastikteile usw.)	Stoppen des Roboters unter sicheren Bedingungen (siehe „Stoppen des Roboters“, Seite 31). Tragen Sie Schutzhandschuhe, damit Sie sich nicht in die Hände schneiden. Reinigen Sie die Klinge.
	Der Start des Roboters ist erfolgt, wenn die Hindernisse zu nahe sind (weniger als 1 m (40,0 in.) Abstand) oder bei Vorhandensein nicht vorgesehener Hindernisse (gefallene Zweige, vergessene Gegenstände, usw.).	Stoppen des Roboters unter sicheren Bedingungen (siehe „Sicherheitsstopp des Roboters“, Seite 31).
		Hindernisse entfernen und den Roboter neu starten.
	Elektromotor defekt	Den Motor durch das nächste autorisierte Kundendienstzentrum reparieren oder ersetzen lassen.
	Gras zu hoch.	Schnitthöhe vergrößern siehe „Einstellung Schnitthöhe“ Seite 24).
		Den Bereich zunächst mit einem gewöhnlichen Rasenmäher mähen.

Störfall	Gründe	Abhilfen
Der Arbeitsbereich wird nicht vollständig gemäht.	Ungenügende Arbeitszeit	Arbeitszeit verlängern
	Schnittklinge mit Verkrustungen und/oder Resten	Stoppen des Roboters unter sicheren Bedingungen (siehe „Sicherheitsstopp des Ro-boters“, Seite 31). Tragen Sie Schutzhandschuhe, Tragen Sie Schutzhandschuhe, damit Sie sich nicht in die Hände schneiden. Die Schnittklinge reinigen.
	Schnittklinge abgenutzt	Die Klinge durch ein Originalersatzteil ersetzen (siehe „Klinge ersetzen“ Seite 40).
	Zu großer Arbeitsbereich in Bezug auf die effektive Kapazität des Roboters	Den Arbeitsbereich anpassen (siehe „Technische Daten“, Seite 9).
	Die Batterien sind am Ende ihrer Lebensdauer.	Die Batterien durch Originalersatzteile ersetzen.
	Die Batterien werden nicht vollständig aufgeladen.	Reinigen und Entfernen der eventuellen Oxidierungen der Kontaktpunkte der Batterien (siehe Reinigung des Roboters, Seite 35) Wiederaufladen der Batterien während mindestens 12 Stunden.
IDas Blinken der LED zeigt an: „Fehler Radmotor“. (ein- oder zweimaliges Blinken des grünen LEDs eingeschaltet). 1 BLINKEN » Fehler rechter Motor; 2 BLINKEN » Fehler linker Motor	Unebene Fläche oder mit Hindernissen, welche die Bewegung behindern.	Überprüfen Sie, ob der zu mähende Rasen einheitlich und ohne Löcher, Steine oder andere Hindernisse ist. Andernfalls nehmen Sie die notwendigen Anpassungsarbeiten vor (siehe „Vorbereitung und Begrenzung des Arbeitsbereichs“ Seite 16).
	Ein Motor oder beide wirken auf die Transmission der defekten Räder ein.	Den Motor durch das nächste autorisierte Kundendienstzentrum reparieren oder ersetzen lassen.

Störfall	Gründe	Abhilfen
Das Blinken der LED zeigt an: „Fehler Motor/Klinge“. Dreifaches Blinken des LED eingeschaltet 3 BLINKEN » Fehler Klinge	Schnittklinge beschädigt.	Die Klinge durch eine neue ersetzen. (Siehe „Klinge ersetzen“, Seite 40).
	Schnittklinge mit Resten verschmutzt (Bänder, Seile, Plastikteile usw.)	Stoppen des Roboters unter sicheren Bedingungen (siehe „Sicherheitsstopp des Roboters“, Seite 31) Tragen Sie Schutzhandschuhe, Tragen Sie Schutzhandschuhe, damit Sie sich nicht in die Hände schneiden. Reinigen Sie die Klinge.
	Der Start des Roboters ist erfolgt, wenn die Hindernisse zu nahe sind (weniger als 1 m (40,0 in.) Abstand) oder bei Vorhandensein nicht vorgesehener Hindernisse (gefallene Zweige, vergessene Gegenstände, usw.).	Stoppen des Roboters unter sicheren Bedingungen (siehe „Sicherheitsstopp des Roboters“, Seite 31).
		Hindernisse entfernen und den Roboter neu starten.
	Elektromotor defekt.	Den Motor durch das nächste autorisierte Kundendienstzentrum reparieren oder ersetzen lassen.
	Gras zu hoch.	Schnitthöhe vergrößern siehe „Einstellung Schnitthöhe“ Seite 24). Den Bereich zunächst mit einem gewöhnlichen Rasenmäher mähen.
Das Blinken der LED zeigt an: „Kippfehler“ LED (X) vierfaches aufeinanderfolgendes Blinken. 4 BLINKEN » Kippfehler	Fläche mit extremen Steigungen oder nicht begrenzten Rändern.	Kontrollieren Sie die Installationsregelungen. „Siehe S. 16 ff.“
	Panne Kippsensor.	Inbetriebnahme des Roboters erneut probieren. Im Fall, dass das Problem andauert, lassen Sie den Roboter durch das nächste autorisierte Kundendienstzentrum reparieren
Das Blinken der LEDs meldet „Fehler Abgrundsensor“ LED (X) 5 x Blinken hintereinander 5 BLINKEN » Fehler Abgrundsensoren	Beim Start erfasst der Roboter die Informationen der Abgrundsensoren nicht korrekt.	Die Sensoren reinigen und den Roboter dann neu starten. Sollte das Problem weiter bestehen, ist abzuwägen, ob der Roboter mit deaktivierten Abgrundsensoren gestartet werden soll. Andernfalls wenden Sie sich an nächstgelegene autorisierten Kundendienst.

Der Roboter wird nicht eingeschaltet.	Batterien in Schutz unter dem Mindestniveau.	Den Roboter aufladen und maximal 4 Stunden warten. Wird er noch immer nicht eingeschaltet, kontaktieren Sie das nächste autorisierte Kundendienstzentrum.
Das Netzgerät wird nicht eingeschaltet.	Es fehlt die Einspeisungsspannung.	Kontrollieren Sie den korrekten Anschluss an die Steckdose. des Netzgeräts.
	Sicherung defekt. Die Sicherung durch das nächste autorisierte Kundendienstzentrum ersetzen lassen.	



EMPFEHLUNGEN FÜR ERSATZTEILE

 **Wichtig**

Führen Sie Ersatz- und Reparaturarbeiten nach den Angaben aus, die vom Konstrukteur geliefert wurden oder wenden Sie sich an den Kundendienst, wenn solche Arbeiten im Handbuch nicht vorgesehen sind.

ERSATZ KLINGE

1 – Stoppen Sie den Roboter in Sicherheit (siehe „Stoppen des Roboters in Sicherheit“, Seite 31).

Wichtig

Tragen Sie Schutzhandschuhe, damit Sie sich nicht in die Hände schneiden.

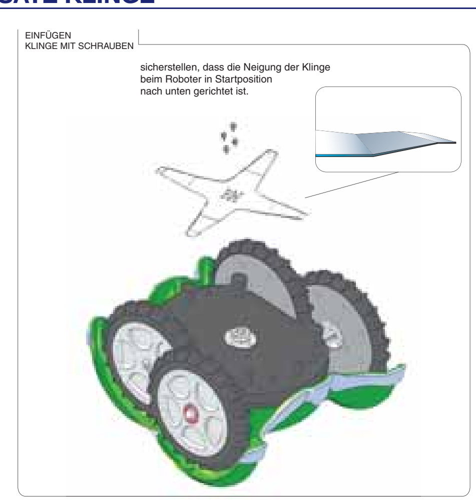
2 - Den Roboter stürzen und schützen, um nicht die Abdeckhaube zu beschädigen.

3 – Entfernen Sie die Schrauben, um die Klinge zu demontieren.

4 – Fügen Sie eine neue Klinge ein und ziehen Sie die Schrauben an.

5 - Schnitthöhe einstellen.(siehe „Einstellung Schnitthöhe“, Seite24).

6 – Drehen Sie den Roboter in die Betriebsposition.





AUSTAUSCHEN DER ABGRUNDSENSOREN

1 – Stoppen Sie den Roboter unter Sicherheitsbedingungen (siehe „Stopp des Roboters unter Sicherheit“, Seite 31).

 **Wichtig**

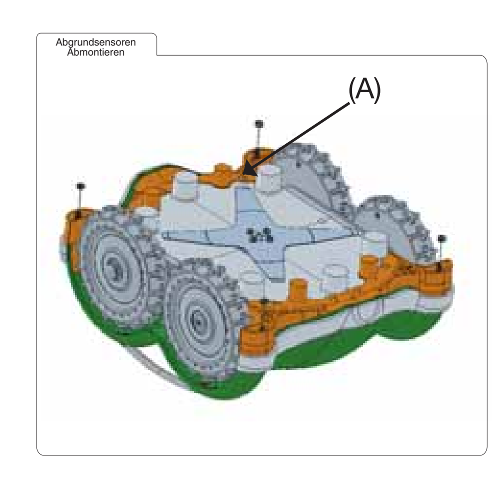
Benutzen Sie Schutzhandschuhe, um die Gefahr von Schnittwunden an den Händen zu vermeiden.

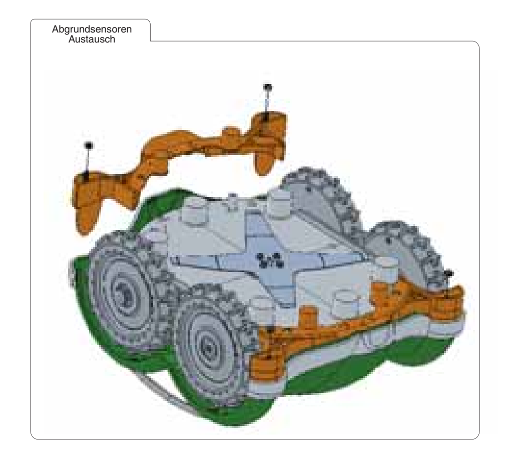
2 – Legen Sie den Roboter auf den Kopf und achten Sie darauf, dass das Gehäuse nicht beschädigt wird.

3 –Schrauben Sie die Schrauben (A) auf, um den Abgrundsensorenblock abmontieren zu können.

4 – Tauschen Sie den Abgrundsensorenblock aus und ziehen Sie die Schrauben wieder fest.

5 – Drehen Sie den Roboter wieder in Arbeitsstellung um.





DE



Gefahr - Achtung

Lagern Sie kein verschmutzendes Material in der Umwelt ab. Führen Sie die Entsorgung gemäß den geltenden Gesetzen durch.

DE

NOTEN

DE

NOTEN

DE